# Betriebsanleitung

**Radarsensor zur kontinuierlichen Füllstandmessung von Flüssigkeiten**

## VEGAPULS 61

Foundation Fieldbus

Zulassung nach LPR-Funkrichtlinie

Document ID: 41716

# Inhaltsverzeichnis

**1 Zu diesem Dokument**
1.1 Funktion ... 4
1.2 Zielgruppe ... 4
1.3 Verwendete Symbolik ... 4

**2 Zu Ihrer Sicherheit**
2.1 Autorisiertes Personal ... 5
2.2 Bestimmungsgemäße Verwendung ... 5
2.3 Warnung vor Fehlgebrauch ... 5
2.4 Allgemeine Sicherheitshinweise ... 5
2.5 CE-Konformität ... 6
2.6 NAMUR-Empfehlungen ... 6
2.7 Funktechnische Zulassung für Europa ... 6
2.8 Funktechnische Zulassung für USA/Kanada ... 7
2.9 Umwelthinweise ... 7

**3 Produktbeschreibung**
3.1 Aufbau ... 8
3.2 Arbeitsweise ... 9
3.3 Verpackung, Transport und Lagerung ... 9
3.4 Zubehör und Ersatzteile ... 10

**4 Montieren**
4.1 Allgemeine Hinweise ... 12
4.2 Überwurf- oder Adapterflansch ... 13
4.3 Montagevorbereitungen Montagebügel ... 13
4.4 Montagehinweise ... 14
4.5 Messanordnungen - Rohre ... 20
4.6 Messanordnungen - Durchfluss ... 25

**5 An das Bussystem anschließen**
5.1 Anschluss vorbereiten ... 27
5.2 Anschließen ... 28
5.3 Anschlussplan Einkammergehäuse ... 30
5.4 Anschlussplan Zweikammergehäuse ... 30
5.5 Anschlussplan Zweikammergehäuse Ex d ia ... 32
5.6 Zweikammergehäuse mit DISADAPT ... 33
5.7 Anschlussplan - Ausführung IP 66/IP 68, 1 bar ... 34
5.8 Einschaltphase ... 34

**6 In Betrieb nehmen mit dem Anzeige- und Bedienmodul**
6.1 Anzeige- und Bedienmodul einsetzen ... 35
6.2 Bediensystem ... 36
6.3 Messwertanzeige - Auswahl Landessprache ... 37
6.4 Parametrierung ... 38
6.5 Sicherung der Parametrierdaten ... 56

**7 In Betrieb nehmen mit PACTware**
7.1 Den PC anschließen ... 58
7.2 Parametrierung ... 58
7.3 Sicherung der Parametrierdaten ... 59

41716-DE-150617

**8 In Betrieb nehmen mit anderen Systemen**
8.1 DD-Bedienprogramme ... 60
8.2 Field Communicator 375, 475 ... 60

**9 Diagnose, Asset Management und Service**
9.1 Wartung ... 61
9.2 Messwert- und Ereignisspeicher ... 61
9.3 Asset-Management-Funktion ... 62
9.4 Störungen beseitigen ... 65
9.5 Elektronikeinsatz tauschen ... 69
9.6 Softwareupdate ... 69
9.7 Vorgehen im Reparaturfall ... 70

**10 Ausbauen**
10.1 Ausbauschritte ... 71
10.2 Entsorgen ... 71

**11 Anhang**
11.1 Technische Daten ... 72
11.2 Zusatzinformationen Foundation Fieldbus ... 78
11.3 Radioastronomiestationen ... 86
11.4 Maße ... 87

**Sicherheitshinweise für Ex-Bereiche**
Beachten Sie bei Ex-Anwendungen die Ex-spezifischen Sicherheitshinweise. Diese liegen jedem Gerät mit Ex-Zulassung als Dokument bei und sind Bestandteil der Betriebsanleitung.

Redaktionsstand: 2015-06-17

41716-DE-150617

# 1 Zu diesem Dokument

## 1.1 Funktion

Die vorliegende Betriebsanleitung liefert Ihnen die erforderlichen Informationen für Montage, Anschluss und Inbetriebnahme sowie wichtige Hinweise für Wartung und Störungsbeseitigung. Lesen Sie diese deshalb vor der Inbetriebnahme und bewahren Sie sie als Produktbestandteil in unmittelbarer Nähe des Gerätes jederzeit zugänglich auf.

## 1.2 Zielgruppe

Diese Betriebsanleitung richtet sich an ausgebildetes Fachpersonal. Der Inhalt dieser Anleitung muss dem Fachpersonal zugänglich gemacht und umgesetzt werden.

## 1.3 Verwendete Symbolik

**Information, Tipp, Hinweis**
Dieses Symbol kennzeichnet hilfreiche Zusatzinformationen.

**Vorsicht:** Bei Nichtbeachten dieses Warnhinweises können Störungen oder Fehlfunktionen die Folge sein.

**Warnung:** Bei Nichtbeachten dieses Warnhinweises kann ein Personenschaden und/oder ein schwerer Geräteschaden die Folge sein.

**Gefahr:** Bei Nichtbeachten dieses Warnhinweises kann eine ernsthafte Verletzung von Personen und/oder eine Zerstörung des Gerätes die Folge sein.

**Ex-Anwendungen**
Dieses Symbol kennzeichnet besondere Hinweise für Ex-Anwendungen.

- **Liste**
  Der vorangestellte Punkt kennzeichnet eine Liste ohne zwingende Reihenfolge.

→ **Handlungsschritt**
Dieser Pfeil kennzeichnet einen einzelnen Handlungsschritt.

1 **Handlungsfolge**
Vorangestellte Zahlen kennzeichnen aufeinander folgende Handlungsschritte.

**Batterieentsorgung**
Dieses Symbol kennzeichnet besondere Hinweise zur Entsorgung von Batterien und Akkus.

41716-DE-150617

# 2 Zu Ihrer Sicherheit

## 2.1 Autorisiertes Personal

Sämtliche in dieser Betriebsanleitung beschriebenen Handhabungen dürfen nur durch ausgebildetes und vom Anlagenbetreiber autorisiertes Fachpersonal durchgeführt werden.

Bei Arbeiten am und mit dem Gerät ist immer die erforderliche persönliche Schutzausrüstung zu tragen.

## 2.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der VEGAPULS 61 ist ein Sensor zur kontinuierlichen Füllstandmessung.

Detaillierte Angaben zum Anwendungsbereich finden Sie im Kapitel "*Produktbeschreibung*".

Die Betriebssicherheit des Gerätes ist nur bei bestimmungsgemäßer Verwendung entsprechend den Angaben in der Betriebsanleitung sowie in den evtl. ergänzenden Anleitungen gegeben.

## 2.3 Warnung vor Fehlgebrauch

Bei nicht sachgerechter oder nicht bestimmungsgemäßer Verwendung können von diesem Gerät anwendungsspezifische Gefahren ausgehen, so z. B. ein Überlauf des Behälters oder Schäden an Anlagenteilen durch falsche Montage oder Einstellung. Weiterhin können dadurch die Schutzeigenschaften des Gerätes beeinträchtigt werden.

## 2.4 Allgemeine Sicherheitshinweise

Das Gerät entspricht dem Stand der Technik unter Beachtung der üblichen Vorschriften und Richtlinien. Es darf nur in technisch einwandfreiem und betriebssicherem Zustand betrieben werden. Der Betreiber ist für den störungsfreien Betrieb des Gerätes verantwortlich.

Der Betreiber ist ferner verpflichtet, während der gesamten Einsatzdauer die Übereinstimmung der erforderlichen Arbeitssicherheitsmaßnahmen mit dem aktuellen Stand der jeweils geltenden Regelwerke festzustellen und neue Vorschriften zu beachten.

Durch den Anwender sind die Sicherheitshinweise in dieser Betriebsanleitung, die landesspezifischen Installationsstandards sowie die geltenden Sicherheitsbestimmungen und Unfallverhütungsvorschriften zu beachten.

Eingriffe über die in der Betriebsanleitung beschriebenen Handhabungen hinaus dürfen aus Sicherheits- und Gewährleistungsgründen nur durch vom Hersteller autorisiertes Personal vorgenommen werden. Eigenmächtige Umbauten oder Veränderungen sind ausdrücklich untersagt.

Weiterhin sind die auf dem Gerät angebrachten Sicherheitskennzeichen und -hinweise zu beachten.

Die Sendefrequenzen der Radarsensoren liegen je nach Geräteausführung im C-, K- oder W-Bandbereich. Die geringen Sendeleistun-

gen liegen weit unter den international zugelassenen Grenzwerten. Bei bestimmungsgemäßem Gebrauch sind keinerlei gesundheitliche Beeinträchtigungen zu erwarten.

## 2.5 CE-Konformität

Das Gerät erfüllt die gesetzlichen Anforderungen der zutreffenden EG-Richtlinien. Mit dem CE-Zeichen bestätigen wir die erfolgreiche Prüfung.

Die CE-Konformitätserklärung finden Sie im Downloadbereich unserer Homepage.

**Elektromagnetische Verträglichkeit**
Geräte in Vierleiter- oder Ex-d-ia-Ausführung sind für den Einsatz in industrieller Umgebung vorgesehen. Dabei ist mit leitungsgebundenen und abgestrahlten Störgrößen zu rechnen, wie bei einem Gerät der Klasse A nach EN 61326-1 üblich. Sollte das Gerät in anderer Umgebung eingesetzt werden, so ist die elektromagnetische Verträglichkeit zu anderen Geräten durch geeignete Maßnahmen sicherzustellen.

## 2.6 NAMUR-Empfehlungen

Die NAMUR ist die Interessengemeinschaft Automatisierungstechnik in der Prozessindustrie in Deutschland. Die herausgegebenen NAMUR-Empfehlungen gelten als Standards in der Feldinstrumentierung.

Das Gerät erfüllt die Anforderungen folgender NAMUR-Empfehlungen:

- NE 21 – Elektromagnetische Verträglichkeit von Betriebsmitteln
- NE 53 – Kompatibilität von Feldgeräten und Anzeige-/Bedienkomponenten
- NE 107 – Selbstüberwachung und Diagnose von Feldgeräten

Weitere Informationen siehe www.namur.de.

## 2.7 Funktechnische Zulassung für Europa

Das Gerät entspricht der LPR (Level Probing Radar)-Funkrichtlinie EN 302729-1/2.

Es ist für den uneingeschränkten Einsatz innerhalb und außerhalb geschlossener Behälter in den folgenden Ländern der EU und der EFTA zugelassen, die diese Richtlinie umgesetzt haben:

Österreich, Belgien, Bulgarien, Deutschland, Dänemark, Estland, Frankreich, Griechenland, Großbritannien, Irland, Island, Italien, Liechtenstein, Litauen, Lettland, Luxemburg, Malta, Niederlande, Norwegen, Polen, Portugal, Rumänien, Schweden, Schweiz, Slowakei, Slowenien, Spanien, Tschechische Republik und Zypern.

Ausgenommen sind die in der CE-Konformitätserklärung aufgeführten Länder Finnland und Ungarn, die die Funkrichtlinie erst zu einem späteren Zeitpunkt umsetzen.

Für den Betrieb außerhalb geschlossener Behälter müssen folgende Bedingungen erfüllt sein:

41716-DE-150617

- Die Installation muss durch geschultes Fachpersonal erfolgen
- Das Gerät muss ortsfest montiert und die Antenne senkrecht nach unten ausgerichtet sein
- Der Montageort muss mindestens 4 km von Radioastronomiestationen entfernt sein, sofern keine spezielle Genehmigung durch die zuständige nationale Zulassungsbehörde erteilt wurde
- Bei Montage im Umkreis von 4 bis 40 km um eine Radioastronomiestation darf das Gerät nicht höher als 15 m über dem Boden montiert werden.

Eine Liste der jeweiligen Radioastronomiestationen finden Sie im Kapitel "*Anhang*".

## 2.8 Funktechnische Zulassung für USA/Kanada

Dieses Gerät ist konform zu Teil 15 der FCC-Vorschriften. Für den Betrieb sind die folgenden beiden Bestimmungen zu beachten:

- Das Gerät darf keine Störemissionen verursachen
- Das Gerät muss unempfindlich gegen Störimmissionen sein, auch gegen solche, die unerwünschte Betriebszustände verursachen

Vom Hersteller nicht ausdrücklich genehmigte Änderungen führen zum Erlöschen der Betriebserlaubnis nach FCC/IC.

Das Gerät ist konform zu RSS-210 der IC-Vorschriften.

Das Gerät darf nur in geschlossenen Behältern aus Metall, Beton oder glasfaserverstärktem Kunststoff betrieben werden.

## 2.9 Umwelthinweise

Der Schutz der natürlichen Lebensgrundlagen ist eine der vordringlichsten Aufgaben. Deshalb haben wir ein Umweltmanagementsystem eingeführt mit dem Ziel, den betrieblichen Umweltschutz kontinuierlich zu verbessern. Das Umweltmanagementsystem ist nach DIN EN ISO 14001 zertifiziert.

Helfen Sie uns, diesen Anforderungen zu entsprechen und beachten Sie die Umwelthinweise in dieser Betriebsanleitung:

- Kapitel "*Verpackung, Transport und Lagerung*"
- Kapitel "*Entsorgen*"

# 3 Produktbeschreibung

## 3.1 Aufbau

**Typschild**

Das Typschild enthält die wichtigsten Daten zur Identifikation und zum Einsatz des Gerätes:

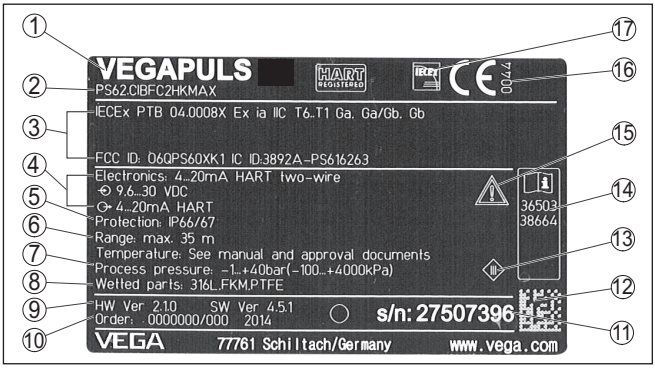



*Abb. 1: Aufbau des Typschildes (Beispiel)*

1 *Gerätetyp*
2 *Produktcode*
3 *Zulassungen*
4 *Versorgung und Signalausgang Elektronik*
5 *Schutzart*
6 *Messbereich*
7 *Prozess- und Umgebungstemperatur, Prozessdruck*
8 *Werkstoff medienberührte Teile*
9 *Hard- und Softwareversion*
10 *Auftragsnummer*
11 *Seriennummer des Gerätes*
12 *Data-Matrix-Code für Smartphone-App*
13 *Symbol für Geräteschutzklasse*
14 *ID-Nummern Gerätedokumentation*
15 *Hinweis zur Beachtung der Gerätedokumentation*
16 *Notifizierte Stelle für die CE-Kennzeichnung*
17 *Zulassungsrichtlinie*

**Seriennummer - Gerätesuche**

Das Typschild enthält die Seriennummer des Gerätes. Damit finden Sie über unsere Homepage folgende Daten zum Gerät:

- Produktcode (HTML)
- Lieferdatum (HTML)
- Auftragsspezifische Gerätemerkmale (HTML)
- Betriebsanleitung und Kurz-Betriebsanleitung zum Zeitpunkt der Auslieferung (PDF)
- Auftragsspezifische Sensordaten für einen Elektroniktausch (XML)
- Prüfzertifikat (PDF) - optional

Gehen Sie hierzu auf www.vega.com, "*VEGA Tools*" und "*Gerätesuche*". Geben Sie dort die Seriennummer ein.

Alternativ finden Sie die Daten über Ihr Smartphone:

- Smartphone-App "*VEGA Tools*" aus dem "*Apple App Store*" oder dem "*Google Play Store*" herunterladen
- Data-Matrix-Code auf dem Typschild des Gerätes scannen oder
- Seriennummer manuell in die App eingeben

**Geltungsbereich dieser Betriebsanleitung**

Die vorliegende Betriebsanleitung gilt für folgende Geräteausführungen:

- Hardware ab 1.0.0
- Software ab 4.4.0

**Lieferumfang**

Der Lieferumfang besteht aus:

- Radarsensor
- Montagebügel mit Befestigungsmaterial (optional)
- Dokumentation
  - Kurz-Betriebsanleitung VEGAPULS 61
  - Anleitungen zu optionalen Geräteausstattungen
  - Ex-spezifischen "*Sicherheitshinweisen*" (bei Ex-Ausführungen)
  - Ggf. weiteren Bescheinigungen
- DVD "*Software*", darin enthalten
  - PACTware/DTM Collection
  - Treibersoftware

**Information:**
In der Betriebsanleitung werden auch Gerätemerkmale beschrieben, die optional sind. Der jeweilige Lieferumfang ergibt sich aus der Bestellspezifikation.

## 3.2 Arbeitsweise

**Anwendungsbereich**

Der VEGAPULS 61 ist ein Radarsensor zur kontinuierlichen Füllstandmessung von Flüssigkeiten unter einfachen Prozessbedingungen.

Das Gerät ist ideal auch für alle Anwendungen im Wasser- undAbwasserbereich. Es eignet sich besonders zur Füllstandmessung in derWasseraufbereitung, in Pumpstationen sowie Regenüberlaufbecken, zurDurchflussmessung in offenen Gerinnen und zur Pegelüberwachung.

**Funktionsprinzip**

Von der Antenne des Radarsensors werden kurze Radarimpulse mit einer Dauer von ca. 1 ns ausgesendet. Diese werden vom Füllgut reflektiert und von der Antenne als Echos empfangen. Die Laufzeit der Radarimpulse vom Aussenden bis zum Empfangen ist der Distanz und damit der Füllhöhe proportional. Die so ermittelte Füllhöhe wird in ein entsprechendes Ausgangssignal umgewandelt und als Messwert ausgegeben.

## 3.3 Verpackung, Transport und Lagerung

**Verpackung**

Ihr Gerät wurde auf dem Weg zum Einsatzort durch eine Verpackung geschützt. Dabei sind die üblichen Transportbeanspruchungen durch eine Prüfung in Anlehnung an ISO 4180 abgesichert.

Bei Standardgeräten besteht die Verpackung aus Karton, ist umweltverträglich und wieder verwertbar. Bei Sonderausführungen wird zusätzlich PE-Schaum oder PE-Folie verwendet. Entsorgen Sie das anfallende Verpackungsmaterial über spezialisierte Recyclingbetriebe.

**Transport**

Der Transport muss unter Berücksichtigung der Hinweise auf der Transportverpackung erfolgen. Nichtbeachtung kann Schäden am Gerät zur Folge haben.

**Transportinspektion**

Die Lieferung ist bei Erhalt unverzüglich auf Vollständigkeit und eventuelle Transportschäden zu untersuchen. Festgestellte Transportschäden oder verdeckte Mängel sind entsprechend zu behandeln.

**Lagerung**

Die Packstücke sind bis zur Montage verschlossen und unter Beachtung der außen angebrachten Aufstell- und Lagermarkierungen aufzubewahren.

Packstücke, sofern nicht anders angegeben, nur unter folgenden Bedingungen lagern:

- Nicht im Freien aufbewahren
- Trocken und staubfrei lagern
- Keinen aggressiven Medien aussetzen
- Vor Sonneneinstrahlung schützen
- Mechanische Erschütterungen vermeiden

**Lager- und Transporttemperatur**

- Lager- und Transporttemperatur siehe Kapitel "*Anhang - Technische Daten - Umgebungsbedingungen*"
- Relative Luftfeuchte 20 … 85 %

## 3.4 Zubehör und Ersatzteile

**PLICSCOM**

Das Anzeige- und Bedienmodul PLICSCOM dient zur Messwertanzeige, Bedienung und Diagnose. Es kann jederzeit in den Sensor bzw. in die externe Anzeige- und Bedieneinheit eingesetzt und wieder entfernt werden.

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*Anzeige- und Bedienmodul PLICSCOM*" (Document-ID 27835).

**VEGACONNECT**

Der Schnittstellenadapter VEGACONNECT ermöglicht die Anbindung kommunikationsfähiger Geräte an die USB-Schnittstelle eines PCs. Zur Parametrierung dieser Geräte ist die Bediensoftware PACTware mit VEGA-DTM erforderlich.

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*Schnittstellenadapter VEGACONNECT*" (Document-ID 32628).

**VEGADIS 81**

Das VEGADIS 81 ist eine externe Anzeige- und Bedieneinheit für VEGA-plics®-Sensoren.

Für Sensoren mit Zweikammergehäuse ist zusätzlich der Schnittstellenadapter "*DISADAPT*" für das VEGADIS 81 erforderlich.

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*VEGADIS 81*" (Document-ID 43814).

**DISADAPT**

Der Adapter "*DISADAPT*" ist ein Zubehörteil für Sensoren mit Zweikammergehäusen. Er ermöglicht den Anschluss des VEGADIS 81 über einen M12 x 1-Stecker am Sensorgehäuse.

Weitere Informationen finden Sie in der Zusatzanleitung "*Adapter DISADAPT*" (Document-ID 45250).

**PLICSMOBILE T61**

Das PLICSMOBILE T61 ist eine externe GSM/GPRS-Funkeinheit zur Übertragung von Messwerten und zur Fernparametrierung von plics®-Sensoren. Die Bedienung erfolgt über PACTware/DTM unter Verwendung des integrierten USB-Anschlusses.

Weitere Informationen finden Sie in der Zusatzanleitung "*PLICSMOBILE T61*" (Document-ID 37700).

**PLICSMOBILE**

Das PLICSMOBILE ist eine interne GSM/GPRS-Funkeinheit zur Übertragung von Messwerten und zur Fernparametrierung von plics®-Sensoren. Die Bedienung erfolgt über PACTware/DTM unter Verwendung des integrierten USB-Anschlusses.

Weitere Informationen finden Sie in der Zusatzanleitung "*PLICSMOBILE GSM/GPRS-Funkmodul*" (Document-ID 36849).

**Schutzhaube**

Die Schutzhaube schützt das Sensorgehäuse vor Verschmutzung und starker Erwärmung durch Sonneneinstrahlung.

Weitere Informationen finden Sie in der Zusatzanleitung "*Schutzhaube*" (Document-ID 34296).

**Elektronikeinsatz**

Der Elektronikeinsatz VEGAPULS Serie 60 ist ein Austauschteil für Radarsensoren der VEGAPULS Serie 60. Für die unterschiedlichen Signalausgänge steht jeweils eine eigene Ausführung zur Verfügung.

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*Elektronikeinsatz VEGAPULS Serie 60*" (Document-ID 36801).

**Zusatzelektronik Foundation Fieldbus**

Die Zusatzelektronik ist ein Austauschteil für Sensoren mit Foundation Fieldbus und Zweikammergehäuse.

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*Zusatzelektronik für Foundation Fieldbus*" (Document-ID 45111).

# 4 Montieren

## 4.1 Allgemeine Hinweise

**Einschrauben**

Bei Geräten mit Prozessanschluss Gewinde muss der Sechskant mit einem passendem Schraubenschlüssel angezogen werden. Schlüsselweite siehe Kapitel "*Maße*".

**Warnung:**
Das Gehäuse darf nicht zum Einschrauben verwendet werden! Das Festziehen kann Schäden an der Drehmechanik des Gehäuses verursachen.

**Schutz vor Feuchtigkeit**

Schützen Sie Ihr Gerät durch folgende Maßnahmen gegen das Eindringen von Feuchtigkeit:

- Empfohlenes Kabel verwenden (siehe Kapitel "*An die Spannungsversorgung anschließen*")
- Kabelverschraubung fest anziehen
- Bei waagerechter Montage das Gehäuse so drehen, so dass die Kabelverschraubung nach unten zeigt
- Anschlusskabel vor der Kabelverschraubung nach unten führen

Dies gilt vor allem:

- Bei Montage im Freien
- In Räumen, in denen mit Feuchtigkeit zu rechnen ist (z. B. durch Reinigungsprozesse)
- An gekühlten bzw. beheizten Behältern

**Eignung für die Prozessbedingungen**

Stellen Sie sicher, dass sämtliche im Prozess befindlichen Teile des Gerätes für die auftretenden Prozessbedingungen geeignet sind.

Dazu zählen insbesondere:

- Messaktiver Teil
- Prozessanschluss
- Prozessdichtung

Prozessbedingungen sind insbesondere:

- Prozessdruck
- Prozesstemperatur
- Chemische Eigenschaften der Medien
- Abrasion und mechanische Einwirkungen

Die Angaben zu den Prozessbedingungen finden Sie im Kapitel "*Technische Daten*" sowie auf dem Typschild.

**Kabeleinführungen - NPT-Gewinde**

Bei Gerätegehäusen mit selbstdichtenden NPT-Gewinden können die Kabelverschraubungen nicht ab Werk eingeschraubt werden. Die freien Öffnungen der Kabeleinführungen sind deshalb als Transportschutz mit roten Staubschutzkappen verschlossen.

Sie müssen diese Schutzkappen vor der Inbetriebnahme durch zugelassene Kabelverschraubungen ersetzen oder mit geeigneten Blindstopfen verschließen.

## 4.2 Überwurf- oder Adapterflansch

Für die Montage des Gerätes auf einem Stutzen steht ein loser Kombi-Überwurfflansch für DN 80 (ASME 3" oder JIS 80) auch zur Nachrüstung zur Verfügung. Optional kann das Gerät auch ab Werk mit einem Adapterflansch ab DN 100 (ASME 4" oder JIS 100) ausgerüstet werden.

Bei den Gehäusevarianten Kunststoff, Aluminium-Einkammer und Edelstahl kann der Überwurfflansch direkt über das Gehäuse geführt werden. Beim Aluminium-Zweikammergehäuse ist eine nachträgliche Montage nicht möglich, die Montageart ist bei der Bestellung festzulegen.

Zeichnungen zu diesen Montageoptionen finden Sie im Kapitel "*Maße*".

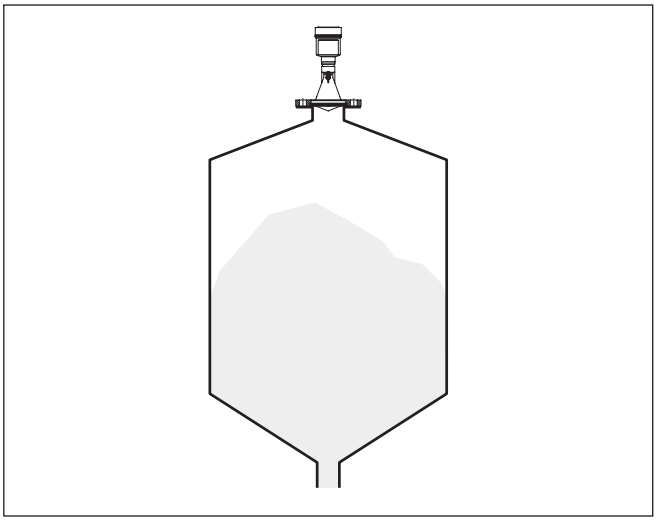


*Abb. 2: Flanschmontage des Radarsensors*

## 4.3 Montagevorbereitungen Montagebügel

Der Montagebügel ermöglicht die einfache Befestigung an der Behälterwand oder der Silodecke. Er ist geeignet zur Montage an Wand, Decke oder am Ausleger. Vor allem bei offenen Behältern ist dies eine sehr einfache und effektive Möglichkeit, den Sensor auf die Schüttgutoberfläche auszurichten.

Der Bügel wird lose mitgeliefert und muss vor der Inbetriebnahme mit den drei Inbusschrauben M5 x 10 und Federscheiben am Sensor angeschraubt werden. Max. Anzugsmoment siehe Kapitel "*Technische Daten*". Erforderliches Werkzeug: Innensechskantschlüssel Größe 4.

Zum Anschrauben des Bügels am Sensor sind zwei Varianten möglich. Je nach gewählter Variante kann der Sensor wie folgt im Bügel geschwenkt werden:

- Einkammergehäuse

- Neigungswinkel 180° stufenlos
- Neigungswinkel in drei Stufen 0°, 90° und 180°

- Zweikammergehäuse
  - Neigungswinkel 90° stufenlos
  - Neigungswinkel in zwei Stufen 0° und 90°

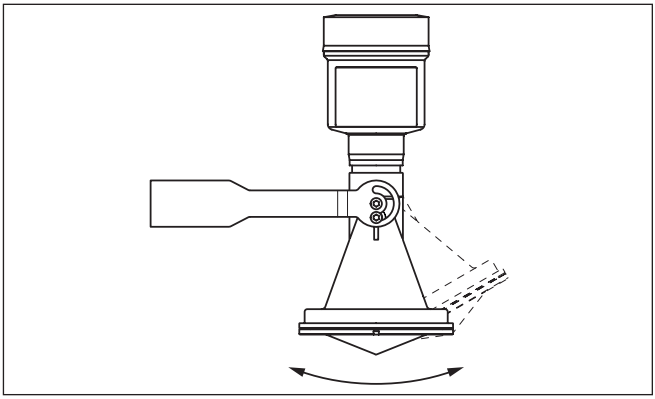


*Abb. 3: Verstellung des Neigungswinkels*

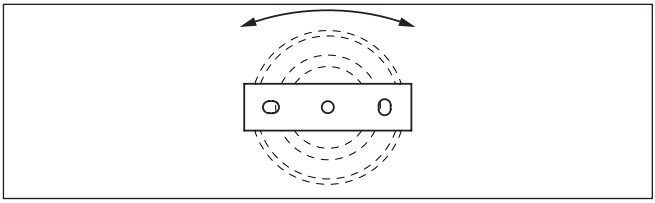


*Abb. 4: Drehen bei Befestigung in der Mitte*

## 4.4 Montagehinweise

**Dichter Einbau der Kunststoffhornantenne**

Zum dichten Einbau der Ausführung mit Kunststoffhornantenne mit dem Überwurf- oder Adapterflansch muss folgendes erfüllt sein:

1. Passende Flachdichtung z. B. aus EPDM mit Shore-Härte 25 oder 50 verwenden
2. Anzahl der Flanschschrauben entsprechend der Anzahl der Flanschbohrungen
3. Alle Schrauben mit dem in den technischen Daten angegebenen Anzugsmoment anziehen

**Polarisation**

Die ausgesandten Radarimpulse des Radarsensors sind elektromagnetische Wellen. Die Polarisation ist die Richtung des elektrischen Anteils. Durch Drehen des Gerätes im Verbindungsflansch oder Einschraubstutzen kann die Polarisation genutzt werden, um die Auswirkung von Störechos zu reduzieren.

Die Lage der Polarisation ist durch eine Markierung am Prozessanschluss des Gerätes gekennzeichnet.

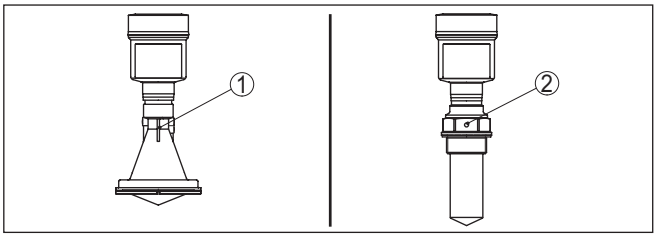



*Abb. 5: Lage der Polarisation*

*1 Markierung bei Ausführung mit Kunststoffhornantenne*
*2 Markierung bei Ausführung mit gekapseltem Antennensystem*

**Montageposition**

Montieren Sie den Sensor an einer Position, die mindestens 200 mm (7.874 in) von der Behälterwand entfernt ist. Wenn der Sensor in Behältern mit Klöpper- oder Runddecken mittig montiert wird, können Vielfachechos entstehen, die durch einen entsprechenden Abgleich ausgeblendet werden können (siehe Kapitel "*Inbetriebnahme*").

Wenn Sie diesen Abstand nicht einhalten können, sollten Sie bei der Inbetriebnahme eine Störsignalspeicherung durchführen. Dies gilt vor allem, wenn Anhaftungen an der Behälterwand zu erwarten sind. In diesem Fall empfiehlt es sich, die Störsignalspeicherung zu einem späteren Zeitpunkt mit vorhandenen Anhaftungen zu wiederholen.

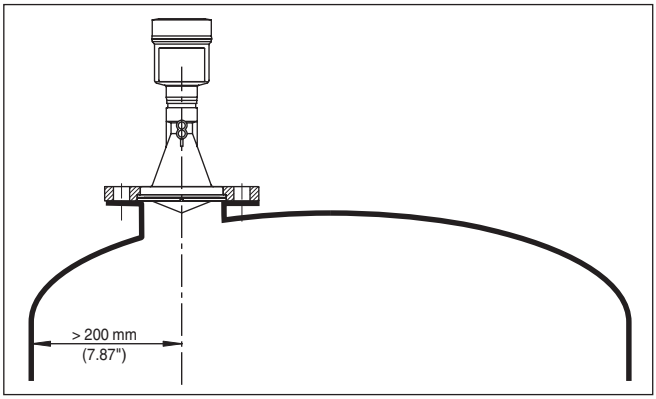



*Abb. 6: Montage des Radarsensors an runden Behälterdecken*

Bei Behältern mit konischem Boden kann es vorteilhaft sein, den Sensor in Behältermitte zu montieren, da die Messung dann bis zum Boden möglich ist.

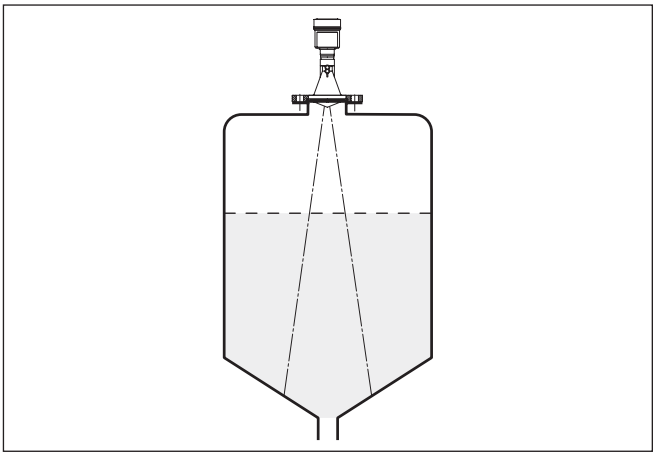


*Abb. 7: Montage des Radarsensors an Behältern mit konischem Boden*

**Einströmendes Füllgut**

Montieren Sie die Geräte nicht über oder in den Befüllstrom. Stellen Sie sicher, dass Sie die Füllgutoberfläche erfassen und nicht das einströmende Füllgut.

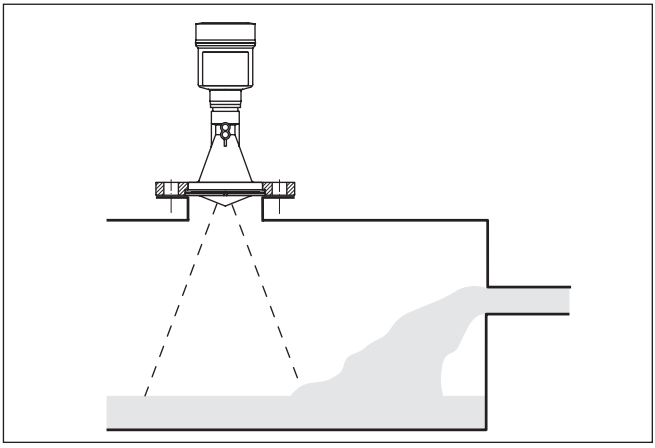


*Abb. 8: Montage des Radarsensors bei einströmendem Füllgut*

**Stutzen bei gekapseltem Antennensystem**

Bevorzugt sollten Sie den Rohrstutzen so dimensionieren, dass der Antennenrand mindestens 10 mm (0.4 in) aus dem Stutzen herausragt.

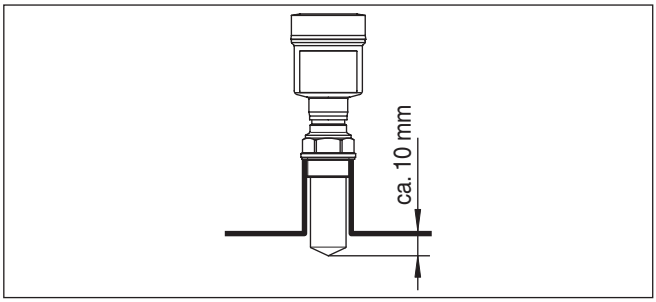



*Abb. 9: Empfehlenswerte Rohrstutzenmontage*

Bei guten Reflexionseigenschaften des Füllguts können Sie den VEGAPULS 61 auch auf Rohrstutzen montieren, die höher als die Antennenlänge sind. Richtwerte der Stutzenhöhen finden Sie in der nachfolgenden Abbildung. Das Stutzenende sollte in diesem Fall glatt und gratfrei, wenn möglich sogar abgerundet sein. Sie müssen danach eine Störsignalspeicherung durchführen.

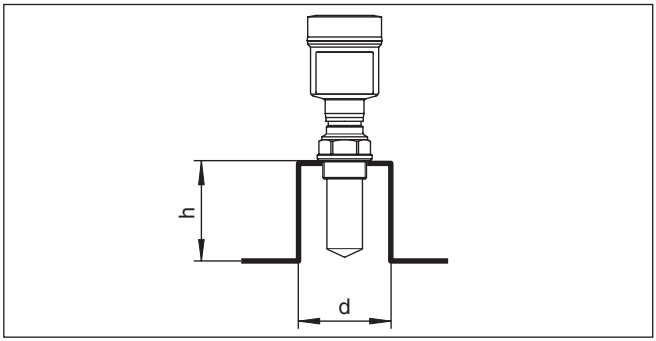



*Abb. 10: Abweichende Rohrstutzenmaße*

Die Tabellen unten geben die max. Stutzenlänge h in Abhängigkeit vom Durchmesser d an.

| **Stutzendurchmesser d** | **Stutzenlänge h** |
|---|---|
| 40 mm | ≤ 200 mm |
| 50 mm | ≤ 250 mm |
| 80 mm | ≤ 300 mm |
| 100 mm | ≤ 400 mm |
| 150 mm | ≤ 500 mm |

| **Stutzendurchmesser d** | **Stutzenlänge h** |
|---|---|
| 1½" | ≤ 7.9 in |
| 2" | ≤ 9.9 in |
| 3" | ≤ 11.8 in |

| Stutzendurchmesser d | Stutzenlänge h |
|---|---|
| 4" | ≤ 15.8 in |
| 6" | ≤ 19.7 in |

**Stutzen bei Kunststoffhornantenne**

Für die Montage des VEGAPULS 61 auf einem Stutzen steht ein entsprechender Überwurfflansch für DN 80 (ASME 3" oder JIS 80) sowie ein geeigneter Adapterflansch zur Verfügung.

Bei den Gehäusevarianten Kunststoff, Aluminium-Einkammer und Edelstahl kann der Überwurfflansch direkt über das Gehäuse geführt werden. Beim Aluminium-Zweikammergehäuse ist eine nachträgliche Montage nicht möglich, die Montageart ist bei der Bestellung festzulegen.

**Information:**
Der Stutzen sollte möglichst kurz gehalten werden und das Stutzenende sollte abgerundet sein. Damit werden Störreflexionen durch den Behälterstutzen gering gehalten.

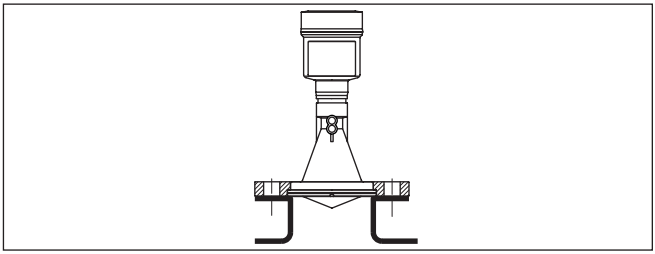
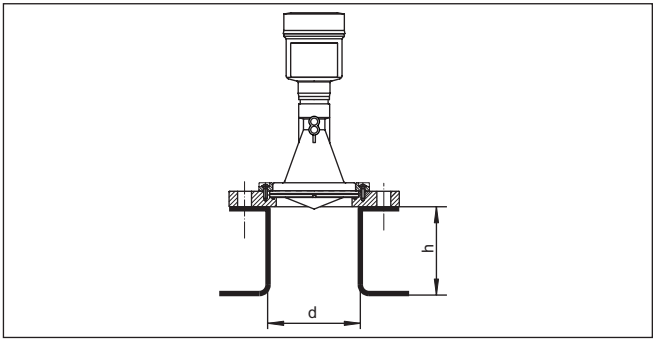


*Abb. 11: Empfehlenswerte Rohrstutzenmontage*

Bei guten Reflexionseigenschaften des Füllgutes können Sie den VEGAPULS 61 auch auf längeren Rohrstutzen montieren. Richtwerte der Stutzenhöhen finden Sie in der nachfolgenden Abbildung. Sie müssen danach eine Störsignalspeicherung durchführen.




Die Tabellen unten geben die max. Stutzenlänge h in Abhängigkeit vom Durchmesser d an.

| Stutzendurchmesser d | Stutzenlänge h |
|---|---|
| 80 mm | ≤ 300 mm |
| 100 mm | ≤ 400 mm |
| 150 mm | ≤ 500 mm |

| Stutzendurchmesser d | Stutzenlänge h |
|---|---|
| 3" | ≤ 11.8 in |
| 4" | ≤ 15.8 in |
| 6" | ≤ 19.7 in |

**Sensorausrichtung**

Richten Sie den Sensor in Flüssigkeiten möglichst senkrecht auf die Füllgutoberfläche, um optimale Messergebnisse zu erzielen.

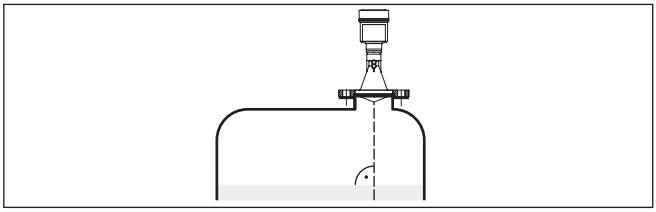


*Abb. 13: Ausrichtung in Flüssigkeiten*

**Behältereinbauten**

Der Einbauort des Radarsensors sollte so gewählt werden, dass keine Einbauten die Radarsignale kreuzen.

Behältereinbauten, wie z. B. Leitern, Grenzschalter, Heizschlangen, Behälterverstrebungen etc. können Störechos verursachen und das Nutzecho beeinträchtigen. Achten Sie bei der Projektierung Ihrer Messstelle auf eine möglichst "freie Sicht" der Radarsignale zum Füllgut.

Bei vorhandenen Behältereinbauten sollten Sie bei der Inbetriebnahme eine Störsignalspeicherung durchführen.

Wenn große Behältereinbauten wie Streben und Träger zu Störechos führen, können diese durch zusätzliche Maßnahmen abgeschwächt werden. Kleine, schräg angebaute Blenden aus Blech über den Einbauten "streuen" die Radarsignale und verhindern so wirkungsvoll eine direkte Störechoreflexion.

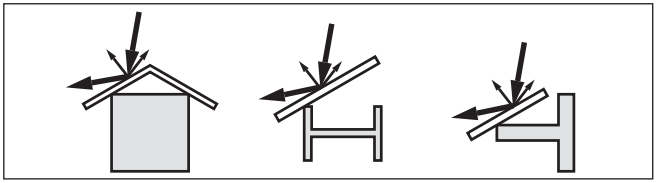


*Abb. 14: Glatte Profile mit Streublenden abdecken*

**Rührwerke**

Bei Rührwerken im Behälter sollten Sie eine Störsignalspeicherung bei laufendem Rührwerk durchführen. Somit ist sichergestellt, dass

die Störreflektionen des Rührwerks in unterschiedlichen Positionen abgespeichert werden.

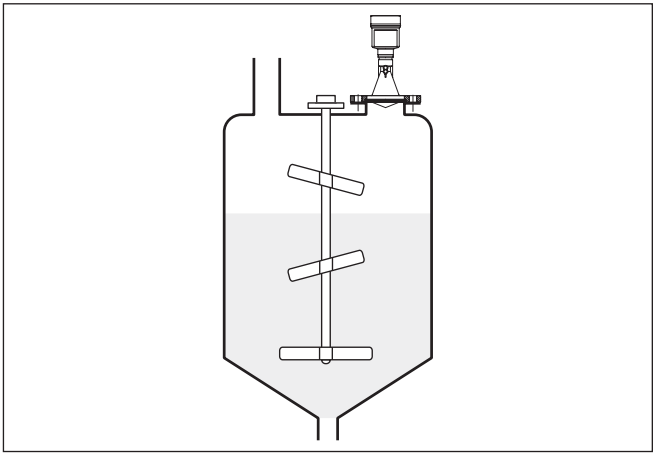


*Abb. 15: Rührwerke*

**Schaumbildung**

Durch Befüllung, Rührwerke oder andere Prozesse im Behälter, können sich zum Teil sehr kompakte Schäume auf der Füllgutoberfläche bilden, die das Sendesignal sehr stark dämpfen.

Wenn Schäume zu Messfehlern führen, sollten Sie größtmögliche Radarantennen, die Elektronik mit erhöhter Empfindlichkeit oder niederfrequente Radarsensoren (C-Band) einsetzen.

Als Alternative kommen Sensoren mit geführter Mikrowelle in Betracht. Diese sind unbeeinflusst von Schaumbildung und eignen sich für diese Anwendungen besonders gut.

## 4.5 Messanordnungen - Rohre

**Messung im Schwallrohr**

Durch die Messung in einem Schwallrohr im Behälter sind Einflüsse von Behältereinbauten und Turbulenzen ausgeschlossen. Unter diesen Voraussetzungen ist die Messung von Füllgütern mit niedrigen Dielektrizitätswerten ($\varepsilon_r$-Wert ≤ 1,6) möglich.

Für eine Messung im Schwallrohr sind die folgenden Darstellungen und Hinweise zu beachten.

**Information:**
In Füllgütern, die zu starken Anhaftungen neigen, ist die Messung im Schwallrohr nicht sinnvoll.

**Aufbau Schwallrohr**

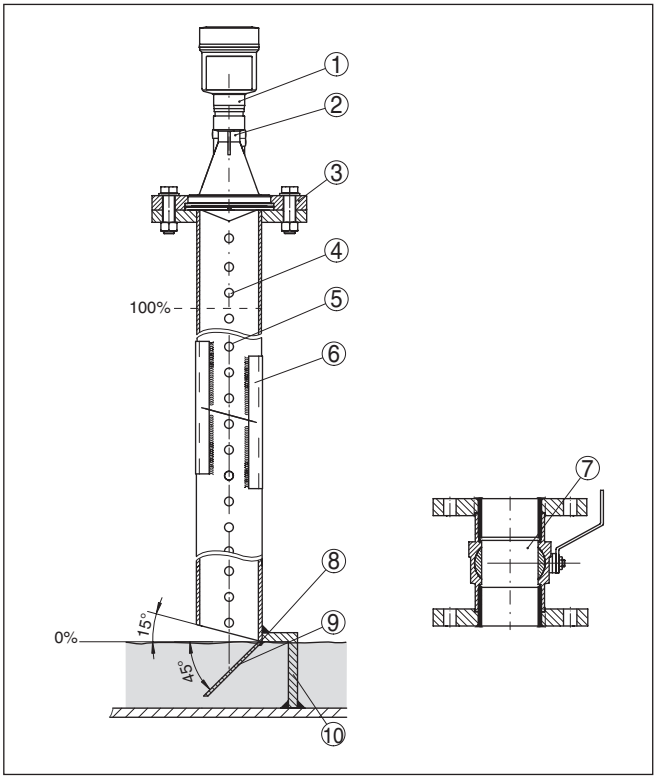



*Abb. 16: Aufbau Schwallrohr VEGAPULS 61*

1 *Radarsensor*
2 *Markierung der Polarisation*
3 *Gewinde bzw. Flansch am Gerät*
4 *Entlüftungsbohrung*
5 *Bohrungen*
6 *Schweißverbindung über U-Profile*
7 *Kugelhahn mit vollem Durchgang*
8 *Schwallrohrende*
9 *Reflektorblech*
10 *Befestigung des Schwallrohres*

## Schwallrohrverlängerung

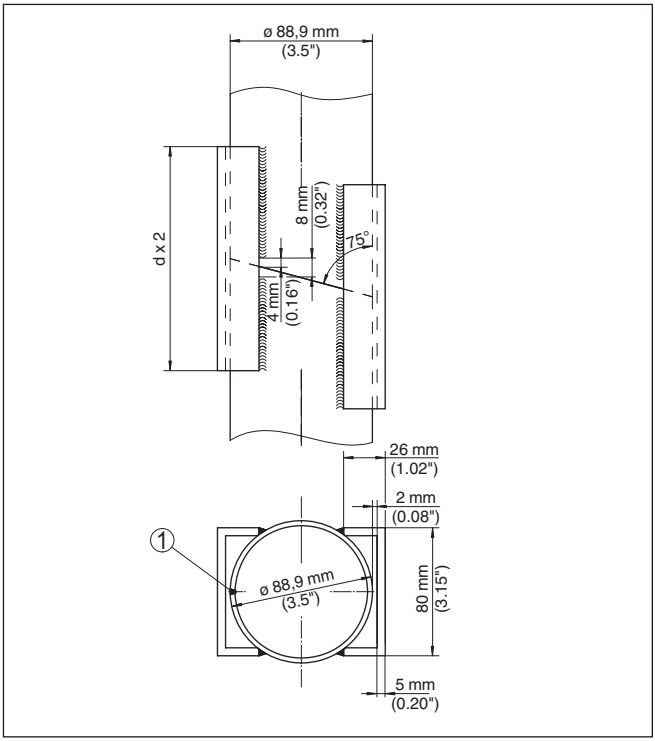



*Abb. 17: Schweißverbindung bei Schwallrohrverlängerung für unterschiedliche Beispiel-Durchmesser*

*1 Position der Schweißnaht bei längsgeschweißten Rohren*

## Hinweise und Anforderungen Schwallrohr

**Hinweise zur Ausrichtung der Polarisation:**

- Markierung der Polarisation am Sensor beachten
- Bei Gewindeausführungen befindet sich die Markierung auf dem Sechskant, bei Flanschausführungen zwischen zwei Flanschbohrungen
- Die Markierung muss in einer Ebene mit den Bohrungen im Schwallrohr liegen

**Hinweise zur Messung:**

- Der 100 %-Punkt muss unterhalb der obersten Entlüftungsbohrung und des Antennenrandes liegen
- Der 0 %-Punkt ist das Ende des Schwallrohres
- Bei der Parametrierung muss "*Anwendung Standrohr*" gewählt und der Rohrdurchmesser eingegeben werden, um Fehler durch Laufzeitverschiebung zu kompensieren
- Eine Störsignalausblendung bei eingebautem Sensor ist empfehlenswert, jedoch nicht zwingend erforderlich
- Die Messung durch einen Kugelhahn mit Volldurchgang ist möglich

**Konstruktive Anforderungen:**

- Werkstoff metallisch, Rohr innen glatt
- Vorzugsweise gezogenes oder längsnahtgeschweißtes Edelstahlrohr
- Schweißnaht soll möglichst eben sein und in einer Achse mit den Bohrungen liegen
- Flansche sind entsprechend der Ausrichtung der Polarisation auf das Rohr geschweißt
- Bei Verwendung eines Kugelhahnes, Übergänge an den Innenseiten fluchten und passgenau fixieren
- Spaltgröße bei Übergängen ≤ 0,1 mm
- Schwallrohre müssen bis zur gewünschten minimalen Füllhöhe reichen, da eine Messung nur innerhalb des Rohres möglich ist
- Durchmesser Bohrungen ≤ 5 mm, Anzahl beliebig, einseitig oder durchgängig
- Der Antennendurchmesser des Sensors sollte möglichst dem Innendurchmesser des Rohres entsprechen
- Durchmesser soll konstant über die gesamte Länge sein

**Hinweise für Schwallrohrverlängerung:**

- Rohrenden der Verlängerungen müssen schräg abgeschnitten sein und exakt fluchtend aufeinander gesetzt werden
- Schweißverbindung nach Darstellung oben über außen liegende U-Profile. Länge der U-Profile mindestens doppelter Rohrdurchmesser
- Nicht durch die Rohrwand schweißen. Das Schwallrohr muss innen glattwandig bleiben. Bei unbeabsichtigen Durchschweißungen an der Innenseite entstehende Unebenheiten und Schweißraupen sauber entfernen, da diese sonst starke Störechos verursachen und Füllgutanhaftungen begünstigen
- Eine Verlängerung über Vorschweißflansche oder Rohrmuffen ist messtechnisch nicht ratsam.

**Messung im Bypass**

Eine Alternative zur Messung im Schwallrohr ist die Messung in einem Bypass außerhalb des Behälters.

**Aufbau Bypass**

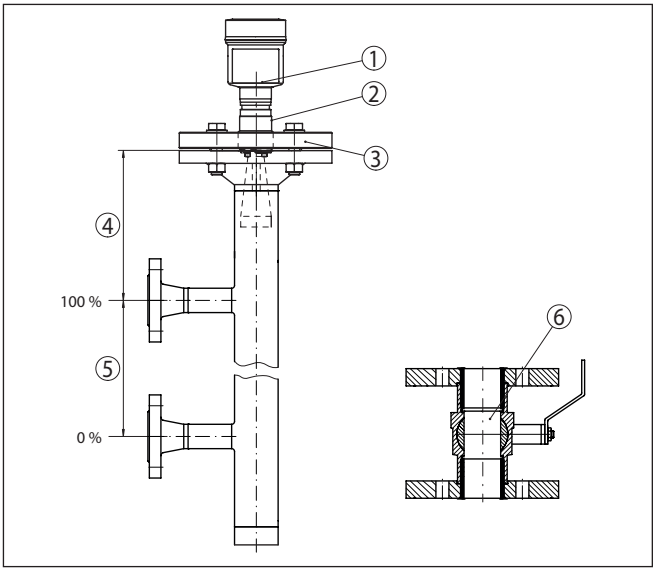



*Abb. 18: Aufbau Bypass*

*1 Radarsensor*
*2 Markierung der Polarisation*
*3 Geräteflansch*
*4 Abstand Sensorbezugsebene zur oberen Rohrverbindung*
*5 Abstand der Rohrverbindungen*
*6 Kugelhahn mit vollem Durchgang*

**Hinweise und Anforderungen Bypass**

**Hinweise zur Ausrichtung der Polarisation:**

- Markierung der Polarisation am Sensor beachten
- Bei Gewindeausführungen befindet sich die Markierung auf dem Sechskant, beim Flanschausführungen zwischen zwei Flanschbohrungen
- Die Markierung muss in einer Ebene mit den Rohrverbindungen zum Behälter liegen

**Hinweise zur Messung:**

- Der 100 %-Punkt darf nicht oberhalb der oberen Rohrverbindung zum Behälter liegen
- Der 0 %-Punkt darf nicht unterhalb der unteren Rohrverbindung zum Behälter liegen
- Mindestabstand Sensorbezugsebene zur Oberkante obere Rohrverbindung > 300 mm
- Bei der Parametrierung muss "*Anwendung Standrohr*" gewählt und der Rohrdurchmesser eingegeben werden, um Fehler durch Laufzeitverschiebung zu kompensieren
- Eine Störsignalausblendung bei eingebautem Sensor ist empfehlenswert, jedoch nicht zwingend erforderlich
- Die Messung durch einen Kugelhahn mit Volldurchgang ist möglich

**Konstruktive Anforderungen an das Bypassrohr:**

- Werkstoff metallisch, Rohr innen glatt
- Bei extrem rauer Innenseite des Rohres ein eingeschobenes Rohr (Rohr im Rohr) oder einen Radarsensor mit Rohrantenne verwenden
- Flansche sind entsprechend der Ausrichtung der Polarisation auf das Rohr geschweißt
- Spaltgröße bei Übergängen ≤ 0,1 mm, z. B. bei Verwendung eines Kugelhahnes oder von Zwischenflanschen bei einzelnen Rohrstücken
- Der Antennendurchmesser des Sensors sollte möglichst dem Innendurchmesser des Rohres entsprechen
- Durchmesser soll konstant über die gesamte Länge sein

## 4.6 Messanordnungen - Durchfluss

**Durchflussmessung bei Rechteküberfall**

Die Kurzbeispiele geben Ihnen einführende Hinweise für die Durchflussmessung. Detaillierte Projektierungsdaten finden Sie bei Gerinneherstellern und in der Fachliteratur.

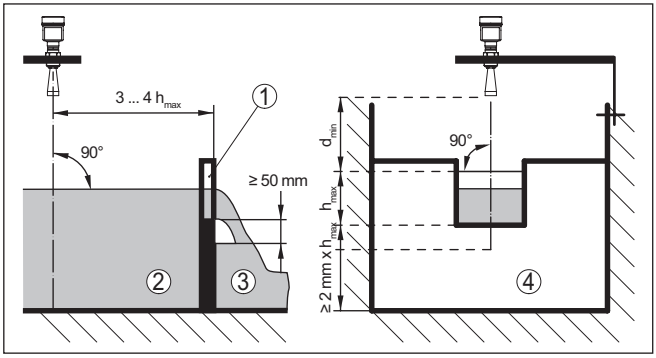



*Abb. 19: Durchflussmessung mit Rechteküberfall: $d_{min.}$ = Mindestabstand des Sensors (siehe Kapitel "Technische Daten"); $h_{max.}$ = max. Befüllung des Rechteküberfalls*

*1 Überfallblende (Seitenansicht)*
*2 Oberwasser*
*3 Unterwasser*
*4 Überfallblende (Ansicht vom Unterwasser)*

Grundsätzlich sind folgende Gesichtspunkte zu beachten:

- Einbau des Sensors auf der Oberwasserseite
- Einbau mittig zum Gerinne und senkrecht zur Oberfläche der Flüssigkeit
- Abstand zur Überfallblende
- Abstand Blendenöffnung über Grund
- Mindestabstand der Blendenöffnung zum Unterwasser
- Mindestabstand des Sensors zur max. Stauhöhe

**Durchflussmessung bei Khafagi-Venturirinne**

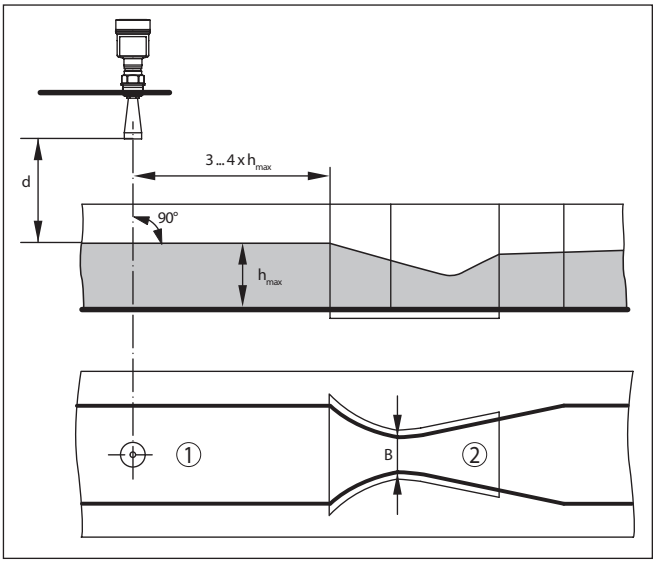



*Abb. 20: Durchflussmessung mit Khafagi-Venturirinne: d = Mindestabstand des Sensors; $h_{max.}$ = max. Befüllung der Rinne; B = größte Einschnürung der Rinne*

*1 Position Sensor*
*2 Venturirinne*

Grundsätzlich sind folgende Gesichtspunkte zu beachten:

- Einbau des Sensors auf der Zulaufseite
- Einbau mittig zum Gerinne und senkrecht zur Oberfläche der Flüssigkeit
- Abstand zur Venturirinne
- Mindestabstand des Sensors zur max. Stauhöhe

# 5 An das Bussystem anschließen

## 5.1 Anschluss vorbereiten

**Sicherheitshinweise**

Beachten Sie grundsätzlich folgende Sicherheitshinweise:

**Warnung:**
Nur in spannungslosem Zustand anschließen.

- Der elektrische Anschluss darf nur durch ausgebildetes und vom Anlagenbetreiber autorisiertes Fachpersonal durchgeführt werden.
- Falls Überspannungen zu erwarten sind, Überspannungsschutzgeräte installieren.

**Spannungsversorgung**

Das Gerät benötigt eine Betriebsspannung von 9 … 32 V DC. Die Betriebsspannung und das digitale Bussignal werden über dasselbe zweiadrige Anschlusskabel geführt. Die Versorgung erfolgt über die H1-Spannungsversorgung.

**Anschlusskabel**

Der Anschluss erfolgt mit geschirmtem Kabel nach Feldbusspezifikation.

Verwenden Sie Kabel mit rundem Querschnitt bei Geräten mit Gehäuse und Kabelverschraubung. Kontrollieren Sie für welchen Kabelaußendurchmesser die Kabelverschraubung geeignet ist, um die Dichtwirkung der Kabelverschraubung (IP-Schutzart) sicher zu stellen.

Verwenden Sie eine zum Kabeldurchmesser passende Kabelverschraubung.

Beachten Sie, dass die gesamte Installation gemäß Feldbusspezifikation ausgeführt wird. Insbesondere ist auf die Terminierung des Busses über entsprechende Abschlusswiderstände zu achten.

**Kabeleinführung ½ NPT**

Beim Kunststoffgehäuse muss die NPT-Kabelverschraubung bzw. das Conduit-Stahlrohr ohne Fett in den Gewindeeinsatz geschraubt werden.

Maximales Anzugsmoment für alle Gehäuse siehe Kapitel "*Technische Daten*".

**Kabelschirmung und Erdung**

Beachten Sie, dass Kabelschirmung und Erdung gemäß Feldbusspezifikation ausgeführt werden.

Bei Anlagen mit Potenzialausgleich legen Sie den Kabelschirm am Speisegerät, in der Anschlussbox und am Sensor direkt auf Erdpotenzial. Dazu muss der Schirm im Sensor direkt an die innere Erdungsklemme angeschlossen werden. Die äußere Erdungsklemme am Gehäuse muss niederimpedant mit dem Potenzialausgleich verbunden sein.

In Anlagen ohne Potenzialausgleich mit beidseitiger Kabelschirmauflage legen Sie den Kabelschirm am Speisegerät und am Sensor direkt auf Erdpotenzial. In der Anschlussbox bzw. im T-Verteiler darf der Schirm des kurzen Stichkabels zum Sensor weder mit dem Erdpotenzial, noch mit einem anderen Kabelschirm verbunden werden. Die Kabelschirme zum Speisegerät und zum nächsten Verteiler

müssen miteinander verbunden und über einen Keramikkondensator (z. B. 1 nF, 1500 V) mit dem Erdpotenzial verbunden werden. Die niederfrequenten Potenzialausgleichsströme werden nun unterbunden, die Schutzwirkung für die hochfrequenten Störsignale bleibt dennoch erhalten.

## 5.2 Anschließen

**Anschlusstechnik**

Der Anschluss der Spannungsversorgung und des Signalausganges erfolgt über Federkraftklemmen im Gehäuse.

Die Verbindung zum Anzeige- und Bedienmodul bzw. zum Schnittstellenadapter erfolgt über Kontaktstifte im Gehäuse.

**Information:**
Der Klemmenblock ist steckbar und kann von der Elektronik abgezogen werden. Hierzu Klemmenblock mit einem kleinen Schraubendreher anheben und herausziehen. Beim Wiederaufstecken muss er hörbar einrasten.

**Anschlussschritte**

Gehen Sie wie folgt vor:

1. Gehäusedeckel abschrauben
2. Evtl. vorhandenes Anzeige- und Bedienmodul durch leichtes Drehen nach links herausnehmen
3. Überwurfmutter der Kabelverschraubung lösen
4. Anschlusskabel ca. 10 cm (4 in) abmanteln, Aderenden ca. 1 cm (0.4 in) abisolieren
5. Kabel durch die Kabelverschraubung in den Sensor schieben

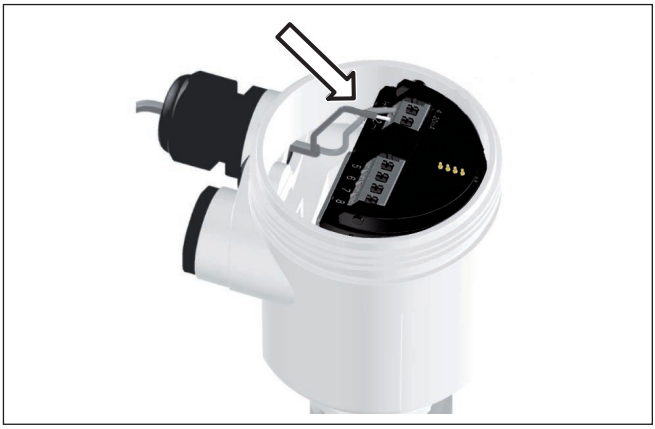


*Abb. 21: Anschlussschritte 5 und 6 - Einkammergehäuse*

*Abb. 22: Anschlussschritte 5 und 6 - Zweikammergehäuse*

6. Aderenden nach Anschlussplan in die Klemmen stecken

**Information:**
Feste Adern sowie flexible Adern mit Aderendhülsen werden direkt in die Klemmenöffnungen gesteckt. Bei flexiblen Adern ohne Endhülse mit einem kleinen Schraubendreher oben auf die Klemme drücken, die Klemmenöffnung wird freigegeben. Durch Lösen des Schraubendrehers werden die Klemmen wieder geschlossen.

Weitere Informationen zum max. Aderquerschnitt finden Sie unter "*Technische Daten/Elektromechanische Daten*"

7. Korrekten Sitz der Leitungen in den Klemmen durch leichtes Ziehen prüfen
8. Schirm an die innere Erdungsklemme anschließen, die äußere Erdungsklemme mit dem Potenzialausgleich verbinden
9. Überwurfmutter der Kabelverschraubung fest anziehen. Der Dichtring muss das Kabel komplett umschließen
10. Evtl. vorhandenes Anzeige- und Bedienmodul wieder aufsetzen
11. Gehäusedeckel verschrauben

Der elektrische Anschluss ist somit fertig gestellt.

## 5.3 Anschlussplan Einkammergehäuse

**Elektronik- und Anschlussraum**

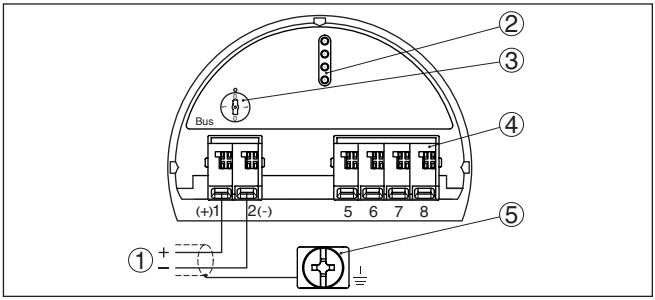



*Abb. 23: Elektronik- und Anschlussraum Einkammergehäuse*

*1 Spannungsversorgung, Signalausgang*
*2 Kontaktstifte für Anzeige- und Bedienmodul bzw. Schnittstellenadapter*
*3 Simulationsschalter ("1" = Betrieb mit Simulationsfreigabe)*
*4 Für externe Anzeige- und Bedieneinheit*
*5 Erdungsklemme zum Anschluss des Kabelschirms*

## 5.4 Anschlussplan Zweikammergehäuse

**Elektronikraum**

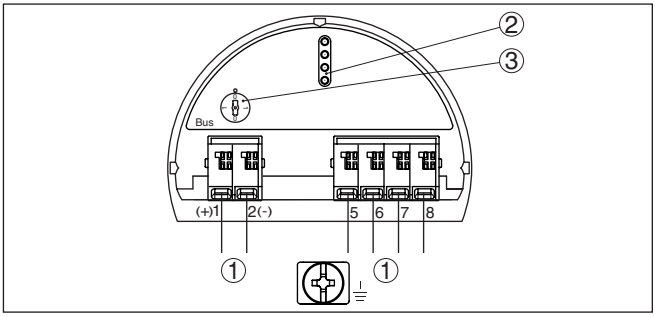



*Abb. 24: Elektronikraum Zweikammergehäuse*

*1 Interne Verbindung zum Anschlussraum*
*2 Kontaktstifte für Anzeige- und Bedienmodul bzw. Schnittstellenadapter*
*3 Simulationsschalter ("1" = Betrieb mit Simulationsfreigabe)*

**Anschlussraum**

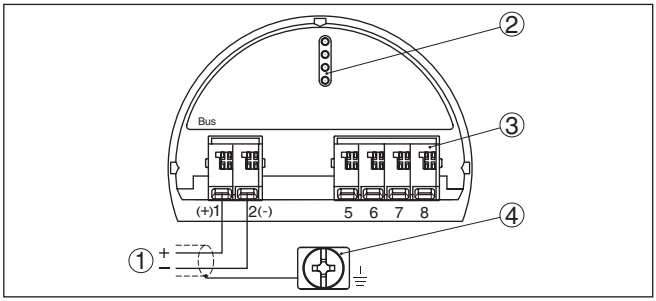



*Abb. 25: Anschlussraum Zweikammergehäuse*

*1 Spannungsversorgung, Signalausgang*
*2 Für Anzeige- und Bedienmodul bzw. Schnittstellenadapter*
*3 Für externe Anzeige- und Bedieneinheit*
*4 Erdungsklemme zum Anschluss des Kabelschirms*

**Information:**
Der parallele Betrieb einer externen Anzeige- und Bedieneinheit und eines Anzeige- und Bedienmoduls im Anschlussraum wird nicht unterstützt.

**Anschlussraum - Funkmodul PLICSMOBILE**

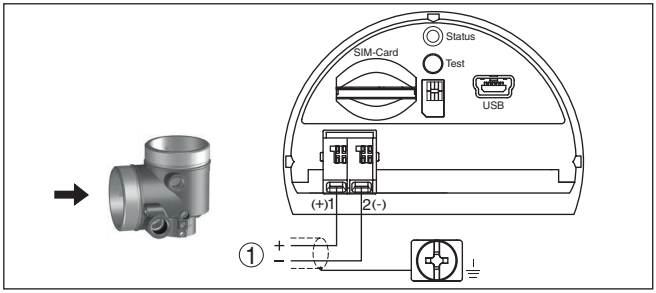



*Abb. 26: Anschlussraum Funkmodul PLICSMOBILE*

*1 Spannungsversorgung*

Detaillierte Informationen zum Anschluss finden Sie in der Zusatzanleitung "*PLICSMOBILE GSM/GPRS-Funkmodul*".

## 5.5 Anschlussplan Zweikammergehäuse Ex d ia

**Elektronikraum**

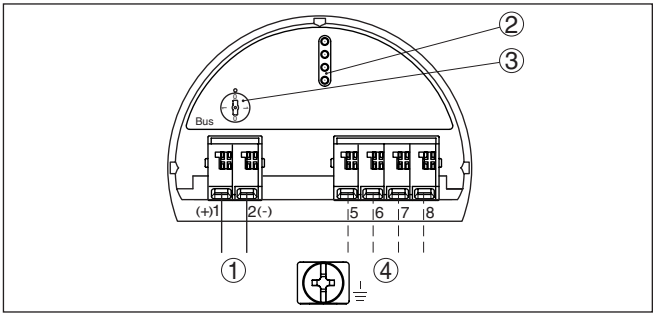



*Abb. 27: Elektronikraum Zweikammergehäuse Ex d ia*

*1 Interne Verbindung zum Anschlussraum*
*2 Kontaktstifte für Anzeige- und Bedienmodul bzw. Schnittstellenadapter*
*3 Simulationsschalter ("1" = Betrieb mit Simulationsfreigabe)*
*4 Interne Verbindung zum Steckverbinder für externe Anzeige- und Bedieneinheit (optional)*

**Anschlussraum**

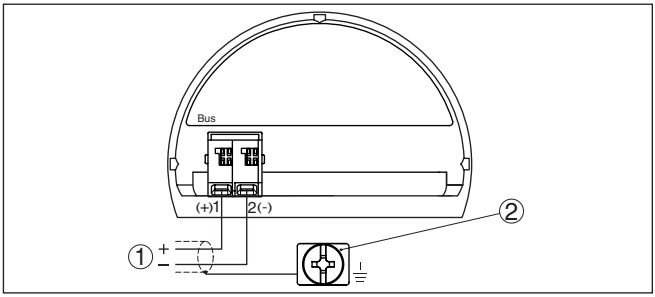



*Abb. 28: Anschlussraum Zweikammergehäuse Ex d ia*

*1 Spannungsversorgung, Signalausgang*
*2 Erdungsklemme zum Anschluss des Kabelschirms*

**Stecker M12 x 1 für externe Anzeige- und Bedieneinheit**

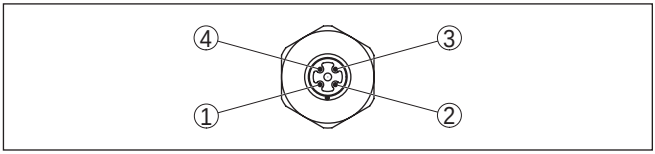



*Abb. 29: Sicht auf den Steckverbinder*

*1 Pin 1*
*2 Pin 2*
*3 Pin 3*
*4 Pin 4*

| Kontaktstift | Farbe Verbindungsleitung im Sensor | Klemme Elektronikeinsatz |
|---|---|---|
| Pin 1 | Braun | 5 |

| Kontaktstift | Farbe Verbindungsleitung im Sensor | Klemme Elektronikeinsatz |
|---|---|---|
| Pin 2 | Weiß | 6 |
| Pin 3 | Blau | 7 |
| Pin 4 | Schwarz | 8 |

## 5.6 Zweikammergehäuse mit DISADAPT

**Elektronikraum**

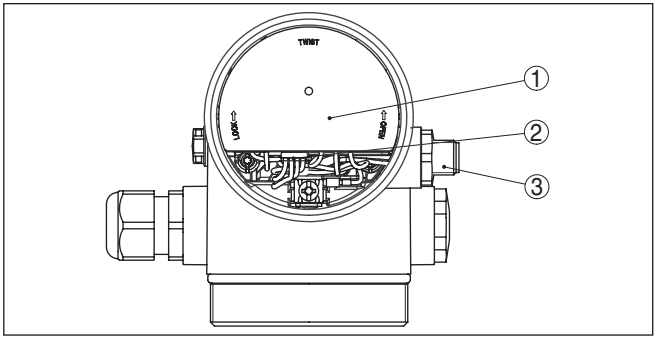



*Abb. 30: Sicht auf den Elektronikraum mit DISADAPT zum Anschluss der externen Anzeige- und Bedieneinheit*

*1 DISADAPT*
*2 Interne Steckverbindung*
*3 Steckverbinder M12 x 1*

**Belegung des Steckverbinders**

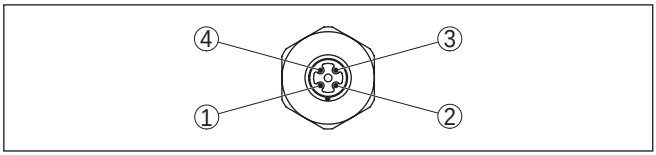



*Abb. 31: Sicht auf den Steckverbinder M12 x 1*

*1 Pin 1*
*2 Pin 2*
*3 Pin 3*
*4 Pin 4*

| Kontaktstift | Farbe Verbindungsleitung im Sensor | Klemme Elektronikeinsatz |
|---|---|---|
| Pin 1 | Braun | 5 |
| Pin 2 | Weiß | 6 |
| Pin 3 | Blau | 7 |
| Pin 4 | Schwarz | 8 |

## 5.7 Anschlussplan - Ausführung IP 66/IP 68, 1 bar

**Aderbelegung Anschlusskabel**

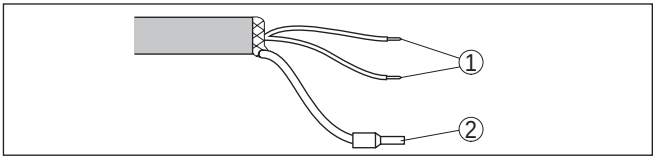



*Abb. 32: Aderbelegung fest angeschlossenes Anschlusskabel*

*1 Braun (+) und blau (-) zur Spannungsversorgung bzw. zum Auswertsystem*
*2 Abschirmung*

## 5.8 Einschaltphase

Nach dem Anschluss des VEGAPULS 61 an das Bussystem führt das Gerät zunächst ca. 30 Sekunden lang einen Selbsttest durch. Folgende Schritte werden durchlaufen:

- Interne Prüfung der Elektronik
- Anzeige von Gerätetyp, Hard- und Softwareversion, Messstellenname auf Display bzw. PC
- Anzeige der Statusmeldung "*F 105 Ermittle Messwert*" auf Display bzw. PC
- Statusbyte geht kurz auf Störung

Sobald ein plausibler Messwert gefunden ist, wird er auf der Signalleitung ausgegeben. Der Wert entspricht dem aktuellen Füllstand sowie den bereits durchgeführten Einstellungen, z. B. dem Werksabgleich.

41716-DE-150617

# 6 In Betrieb nehmen mit dem Anzeige- und Bedienmodul

## 6.1 Anzeige- und Bedienmodul einsetzen

Das Anzeige- und Bedienmodul kann jederzeit in den Sensor eingesetzt und wieder entfernt werden. Dabei sind vier Positionen im 90°-Versatz wählbar. Eine Unterbrechung der Spannungsversorgung ist hierzu nicht erforderlich.

Gehen Sie wie folgt vor:

1. Gehäusedeckel abschrauben
2. Anzeige- und Bedienmodul in die gewünschte Position auf die Elektronik setzen und nach rechts bis zum Einrasten drehen
3. Gehäusedeckel mit Sichtfenster fest verschrauben

Der Ausbau erfolgt sinngemäß umgekehrt.

Das Anzeige- und Bedienmodul wird vom Sensor versorgt, ein weiterer Anschluss ist nicht erforderlich.

*Abb. 33: Einsetzen des Anzeige- und Bedienmoduls beim Einkammergehäuse im Elektronikraum*

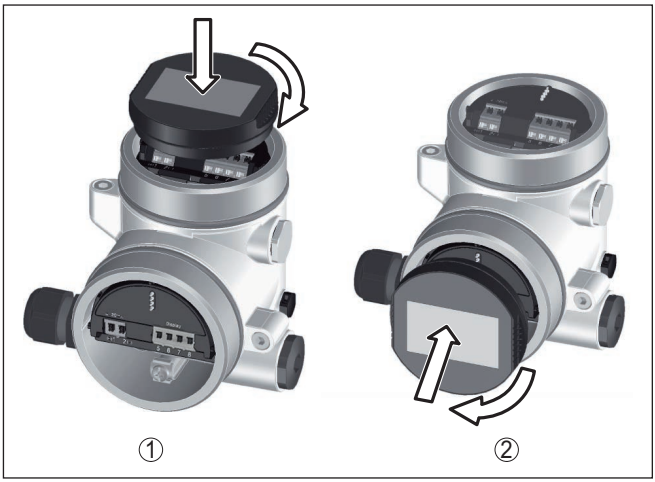



*Abb. 34: Einsetzen des Anzeige- und Bedienmoduls beim Zweikammergehäuse*

*1 Im Elektronikraum*
*2 Im Anschlussraum*

**Hinweis:**
Falls Sie das Gerät mit einem Anzeige- und Bedienmodul zur ständigen Messwertanzeige nachrüsten wollen, ist ein erhöhter Deckel mit Sichtfenster erforderlich.

## 6.2 Bediensystem

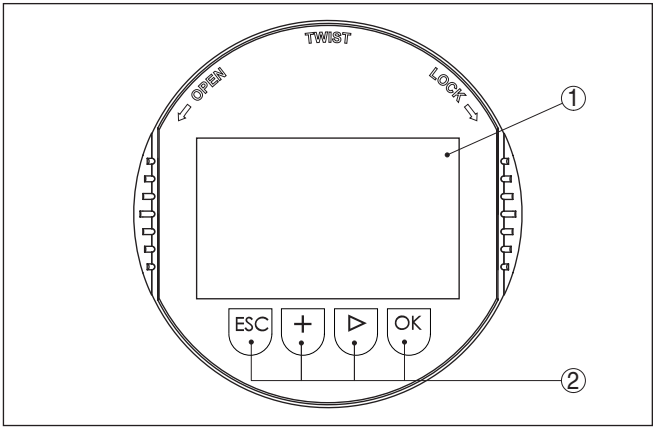



*Abb. 35: Anzeige- und Bedienelemente*

*1 LC-Display*
*2 Bedientasten*

**Tastenfunktionen**

- ***[OK]***-Taste:
  – In die Menüübersicht wechseln

- Ausgewähltes Menü bestätigen
- Parameter editieren
- Wert speichern

- ***[->]***-Taste:
  - Darstellung Messwert wechseln
  - Listeneintrag auswählen
  - Menüpunkte in der Schnellinbetriebnahme auswählen
  - Editierposition wählen

- ***[+]***-Taste:
  - Wert eines Parameters verändern

- ***[ESC]***-Taste:
  - Eingabe abbrechen
  - In übergeordnetes Menü zurückspringen

**Bediensystem**

Sie bedienen das Gerät über die vier Tasten des Anzeige- und Bedienmoduls. Auf dem LC-Display werden die einzelnen Menüpunkte angezeigt. Die Funktionen der einzelnen Tasten entnehmen Sie bitte der vorhergehenden Darstellung.

**Zeitfunktionen**

Bei einmaligem Betätigen der ***[+]***- und ***[->]***-Tasten ändert sich der editierte Wert bzw. der Cursor um eine Stelle. Bei Betätigen länger als 1 s erfolgt die Änderung fortlaufend.

Gleichzeitiges Betätigen der ***[OK]***- und ***[ESC]***-Tasten für mehr als 5 s bewirkt einen Rücksprung ins Grundmenü. Dabei wird die Menüsprache auf "*Englisch*" umgeschaltet.

Ca. 60 Minuten nach der letzten Tastenbetätigung wird ein automatischer Rücksprung in die Messwertanzeige ausgelöst. Dabei gehen die noch nicht mit ***[OK]*** bestätigten Werte verloren.

## 6.3 Messwertanzeige - Auswahl Landessprache

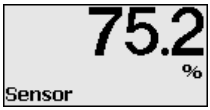
**Messwertanzeige**

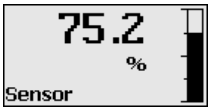
Mit der Taste ***[->]*** wechseln Sie zwischen drei verschiedenen Anzeigemodi.

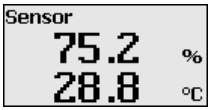
In der ersten Ansicht wird der ausgewählte Messwert in großer Schrift angezeigt.

In der zweiten Ansicht werden der ausgewählte Messwert und eine entsprechende Bargraph-Darstellung angezeigt.

In der dritten Ansicht werden der ausgewählte Messwert sowie ein zweiter auswählbarer Wert, z. B. die Elektroniktemperatur angezeigt.



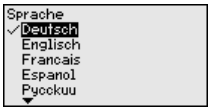




Mit der Taste "***OK***" wechseln Sie bei der ersten Inbetriebnahme eines ab Werk gelieferten Gerätes in das Auswahlmenü "*Landessprache*".

**Auswahl Landessprache**

Dieser Menüpunkt dient zur Auswahl der Landessprache für die weitere Parametrierung. Eine Änderung der Auswahl ist über den Menüpunkt "*Inbetriebnahme - Display, Sprache des Menüs*" möglich.




Mit der Taste "***OK***" wechseln Sie ins Hauptmenü.

## 6.4 Parametrierung

Durch die Parametrierung wird das Gerät an die Einsatzbedingungen angepasst. Die Parametrierung erfolgt über ein Bedienmenü.

**Hauptmenü**

Das Hauptmenü ist in fünf Bereiche mit folgender Funktionalität aufgeteilt:

**Inbetriebnahme:** Einstellungen, z. B. zu Medium, Anwendung, Behälter, Abgleich, Dämpfung

**Display:** Sprachumschaltung, Einstellungen zur Messwertanzeige sowie Beleuchtung

**Diagnose:** Informationen z. B. zu Gerätestatus, Schleppzeiger, Messsicherheit, Simulation, Echokurve

**Weitere Einstellungen:** z. B. Geräteeinheiten, Einheit SV 2, Störsignalausblendung, Linearisierung, Datum/Uhrzeit, Reset, Sensordaten kopieren

**Info:** Gerätename, Hard- und Softwareversion, Kalibrierdatum, Device-ID, Gerätemerkmale

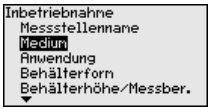
Im Hauptmenüpunkt "*Inbetriebnahme*" sollten zur optimalen Einstellung der Messung die einzelnen Untermenüpunkte nacheinander ausgewählt und mit den richtigen Parametern versehen werden. Die Vorgehensweise wird nachfolgend beschrieben.

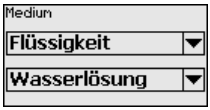
### Inbetriebnahme

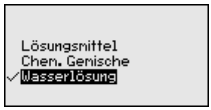
**Inbetriebnahme - Medium**

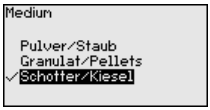
Jedes Füllgut hat ein unterschiedliches Reflexionsverhalten. Bei Flüssigkeiten kommen unruhige Füllgutoberflächen und Schaumbildung als störende Faktoren hinzu. Bei Schüttgütern sind dies Staubentwicklung, Schüttkegel und zusätzliche Echos durch die Behälterwand.

Um den Sensor an diese unterschiedlichen Messbedingungen anzupassen, sollte in diesem Menüpunkt zuerst die Auswahl "*Flüssigkeit*" oder "*Schüttgut*" getroffen werden.





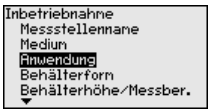

Durch diese Auswahl wird der Sensor optimal an das Produkt angepasst und die Messsicherheit vor allem bei Medien mit schlechten Reflexionseigenschaften deutlich erhöht.

Geben Sie die gewünschten Parameter über die entsprechenden Tasten ein, speichern Ihre Eingaben mit ***[OK]*** und gehen Sie mit ***[ESC]*** und ***[->]*** zum nächsten Menüpunkt.

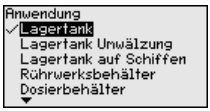
**Inbetriebnahme - Anwendung**

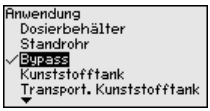
Zusätzlich zum Medium kann auch die Anwendung bzw. der Einsatzort die Messung beeinflussen.

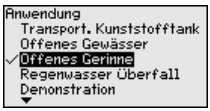
Dieser Menüpunkt ermöglicht es Ihnen, den Sensor an die Messbedingungen anzupassen. Die Einstellmöglichkeiten hängen von der getroffenenen Auswahl "*Flüssigkeit*" oder "*Schüttgut*" unter "*Medium*" ab.



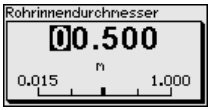

Bei "*Flüssigkeit*" stehen folgende Auswahlmöglichkeiten zur Verfügung:




Die Auswahl "*Standrohr*" öffnet ein neues Fenster, in dem der Innendurchmesser des verwendeten Standrohres eingegeben wird.




Den Anwendungen liegen folgende Merkmale zugrunde:

**Lagertank:**

- Aufbau: großvolumig, stehend zylindrisch, liegend rund
- Füllgutgeschwindigkeit: langsame Befüllung und Entleerung
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung
  - Ruhige Füllgutoberfläche
  - Hohe Anforderungen an die Messgenauigkeit
- Eigenschaften Sensor:
  - Geringe Empfindlichkeit gegen sporadische Störechos
  - Stabile und sichere Messwerte durch Mittelwertbildung
  - Hohe Messgenauigkeit
  - Kurze Reaktionszeit des Sensors nicht erforderlich

**Lagertank mit Produktumwälzung:**

- Aufbau: großvolumig, stehend zylindrisch, liegend rund
- Füllgutgeschwindigkeit: langsame Befüllung und Entleerung
- Einbauten: kleines seitlich eingebautes oder großes von oben eingebautes Rührwerk
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Relativ ruhige Füllgutoberfläche
  - Hohe Anforderungen an die Messgenauigkeit
  - Kondensatbildung
  - Geringe Schaumbildung
  - Überfüllung möglich
- Eigenschaften Sensor:
  - Geringe Empfindlichkeit gegen sporadische Störechos
  - Stabile und sichere Messwerte durch Mittelwertbildung
  - Hohe Messgenauigkeit, da nicht für max. Geschwindigkeit eingestellt
  - Störsignalausblendung empfohlen

**Lagertank auf Schiffen (Cargo Tank):**

- Füllgutgeschwindigkeit: langsame Befüllung und Entleerung
- Behälter:
  - Einbauten im Bodenbereich (Versteifungen, Heizschlangen)
  - Hohe Stutzen 200 … 500 mm, auch mit großen Durchmessern
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung, Produktablagerungen durch Bewegung
  - Höchste Anforderung an die Messgenauigkeit ab 95 %
- Eigenschaften Sensor:
  - Geringe Empfindlichkeit gegen sporadische Störechos
  - Stabile und sichere Messwerte durch Mittelwertbildung
  - Hohe Messgenauigkeit
  - Störsignalausblendung erforderlich

**Rührwerksbehälter (Reaktor):**

- Aufbau: alle Behältergrößen möglich
- Füllgutgeschwindigkeit:
  - Schnelle bis langsame Befüllung möglich
  - Behälter wird sehr häufig befüllt und entleert
- Behälter:
  - Stutzen vorhanden
  - Große Rührwerksflügel aus Metall
  - Strömungsbrecher, Heizschlangen
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung, Produktablagerungen durch Bewegung
  - Starke Trombenbildung
  - Stark bewegte Oberfläche, Schaumbildung
- Eigenschaften Sensor:
  - Höhere Messgeschwindigkeit durch weniger Mittelwertbildung
  - Sporadische Störechos werden unterdrückt

**Dosierbehälter:**

- Aufbau: alle Behältergrößen möglich
- Füllgutgeschwindigkeit:
  - Sehr schnelle Befüllung und Entleerung

  - Behälter wird sehr häufig befüllt und entleert
- Behälter: beengte Einbausituation
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung, Produktablagerungen an der Antenne
  - Schaumbildung
- Eigenschaften Sensor:
  - Messgeschwindigkeit optimiert durch nahezu keine Mittelwertbildung
  - Sporadische Störechos werden unterdrückt
  - Störsignalausblendung empfohlen

**Standrohr:**
- Füllgutgeschwindigkeit: Sehr schnelle Befüllung und Entleerung
- Behälter:
  - Entlüftungsbohrung
  - Verbindungsstellen wie Flansche, Schweißnähte
  - Laufzeitverschiebung im Rohr
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung
  - Anhaftungen
- Eigenschaften Sensor:
  - Messgeschwindigkeit optimiert durch wenig Mittelwertbildung
  - Eingabe des Rohrinnendurchmessers berücksichtigt die Laufzeitverschiebung
  - Echodetektionsempfindlichkeit reduziert

**Bypass:**
- Füllgutgeschwindigkeit:
  - Schnelle bis langsame Befüllung bei kurzen bis langen Bypassrohren möglich
  - Oft wird der Füllstand über eine Regelung gehalten
- Behälter:
  - Seitliche Zugänge und Abgänge
  - Verbindungsstellen wie Flansche, Schweißnähte
  - Laufzeitverschiebung im Rohr
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung
  - Anhaftungen
  - Trennung von Öl und Wasser möglich
  - Überfüllung bis in die Antenne möglich
- Eigenschaften Sensor:
  - Messgeschwindigkeit optimiert durch wenig Mittelwertbildung
  - Eingabe des Rohrinnendurchmessers berücksichtigt die Laufzeitverschiebung
  - Echodetektionsempfindlichkeit reduziert
  - Störsignalausblendung empfohlen

**Kunststofftank:**
- Behälter:
  - Messung fest an- bzw. eingebaut
  - Messung je nach Anwendung durch die Behälterdecke
  - Bei leerem Behälter kann Messung durch den Boden gehen
- Prozess-/Messbedingungen:

  - Kondensatbildung an der Kunststoffdecke
  - Bei Außenanlagen Ablagerung von Wasser oder Schnee auf der Behälterdecke möglich
- Eigenschaften Sensor:
  - Störsignale außerhalb des Behälters werden auch berücksichtigt
  - Störsignalausblendung empfohlen

**Transportabler Kunststofftank:**

- Behälter:
  - Material und Dicke unterschiedlich
  - Messung durch die Behälterdecke
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Messwertsprung beim Behältertausch
- Eigenschaften Sensor:
  - Schnelle Anpassung an veränderte Reflexionsbedingungen durch Behälterwechsel
  - Störsignalausblendung erforderlich

**Offenes Gewässer (Pegelmessung):**

- Pegeländerungsgeschwindigkeit: langsame Pegeländerung
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Abstand Sensor Wasseroberfläche ist groß
  - Hohe Dämpfung des Ausgangssignals aufgrund von Wellenbildung
  - Eis- und Kondensatbildung an der Antenne möglich
  - Spinnen und Insekten nisten in den Antennen
  - Schwemmgut oder Tiere sporadisch auf der Wasseroberfläche
- Eigenschaften Sensor:
  - Stabile und sichere Messwerte durch hohe Mittelwertbildung
  - Unempfindlich im Nahbereich

**Offenes Gerinne (Durchflussmessung):**

- Pegeländerungsgeschwindigkeit: langsame Pegeländerung
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Eis- und Kondensatbildung an der Antenne möglich
  - Spinnen und Insekten nisten in den Antennen
  - Ruhige Wasseroberfläche
  - Genaues Messergebnis gefordert
  - Abstände zur Wasseroberfläche normalerweise relativ groß
- Eigenschaften Sensor:
  - Stabile und sichere Messwerte durch hohe Mittelwertbildung
  - Unempfindlich im Nahbereich

**Regenwasserüberfall (Wehr):**

- Pegeländerungsgeschwindigkeit: langsame Pegeländerung
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Eis- und Kondensatbildung an der Antenne möglich
  - Spinnen und Insekten nisten in den Antennen
  - Turbulente Wasseroberfläche
  - Sensorüberflutung möglich
- Eigenschaften Sensor:
  - Stabile und sichere Messwerte durch hohe Mittelwertbildung

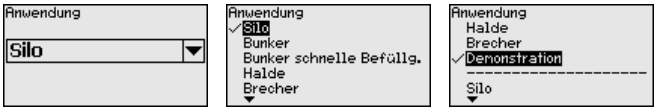
– Unempfindlich im Nahbereich

**Demonstration:**
- Einstellung für alle Anwendungen, die nicht typisch Füllstandmessung sind
  – Gerätedemonstration
  – Objekterkennung/-überwachung (zusätzliche Einstellungen erforderlich)
- Eigenschaften Sensor:
  – Sensor akzeptiert jegliche Messwertänderung innerhalb des Messbereichs sofort
  – Hohe Empfindlichkeit gegen Störungen, da fast keine Mittelwertbildung

**Vorsicht:**
Falls im Behälter eine Trennung von Flüssigkeiten mit unterschiedlicher Dielektrizitätszahl auftritt, z. B. durch Kondenswasserbildung, dann kann der Radarsensor unter bestimmten Umständen nur das Füllgut mit der höheren Dielektrizitätszahl detektieren. Beachten Sie, dass Trennschichten somit zu Fehlmessungen führen können.

Wenn Sie die Gesamthöhe beider Flüssigkeiten sicher messen wollen, kontaktieren Sie unseren Service oder verwenden Sie ein Gerät zur Trennschichtmessung.

Bei "*Schüttgut*" stehen folgende Auswahlmöglichkeiten zur Verfügung:




Den Anwendungen liegen folgende Merkmale zugrunde:

**Silo (schlank und hoch):**
- Behälter aus Metall: Schweißnähte
- Prozess-/Messbedingungen:
  – Befüllung dicht am Sensor
  – Systemrauschen bei völlig leerem Silo erhöht
- Eigenschaften Sensor:
  – Stabile Messwerte durch höhere Mittelwertbildung
  – Störsignalausblendung bei Inbetriebnahme empfohlen, für automatische Störsignalausblendung erforderlich
  – Automatische Störsignalausblendung bei teilbefülltem Behälter

**Bunker (großvolumig):**
- Behälter aus Beton oder Metall:
  – Strukturierte Behälterwände
  – Einbauten vorhanden
- Prozess-/Messbedingungen:
  – Großer Abstand zum Füllgut
  – Große Schüttwinkel
- Eigenschaften Sensor:
  – Mittlere Mittelwertbildung
  – Große Messwertsprünge werden akzeptiert

**Bunker mit schneller Befüllung:**
- Behälter aus Beton oder Metall, auch Mehrkammersilo:
  - Strukturierte Behälterwände
  - Einbauten vorhanden
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Messwertsprünge, z. B. durch LKW-Befüllung
  - Großer Abstand zum Füllgut
  - Große Schüttwinkel
- Eigenschaften Sensor:
  - Geringere Mittelwertbildung
  - Sehr große Messwertsprünge werden akzeptiert

**Halde:**
- Sensormontage am beweglichen Förderband
- Erfassung des Haldenprofils
- Höhenerfassung während der Aufschüttung
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Messwertsprünge z. B. durch das Profil der Halde und Traversen
  - Große Schüttwinkel
  - Messung dicht am Befüllstrom
- Eigenschaften Sensor:
  - Mittlere Mittelwertbildung
  - Große Messwertsprünge werden akzeptiert

**Brecher:**
- Behälter: Einbauten, Verschleiß- und Schutzeinrichtungen vorhanden
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Messwertsprünge, z. B. durch LKW-Befüllung
  - Schnelle Reaktionsgeschwindigkeit
  - Großer Abstand zum Füllgut
- Eigenschaften Sensor:
  - Kaum Mittelwertbildung
  - Max. Reaktionsgeschwingigkeit, sehr große Messwertsprünge werden akzeptiert

**Demonstration:**
- Einstellung für alle Anwendungen, die nicht typisch Füllstandmessung sind
  - Gerätedemonstration
  - Objekterkennung/-überwachung (zusätzliche Einstellungen erforderlich)
- Eigenschaften Sensor:
  - Sensor akzeptiert jegliche Messwertänderung innerhalb des Messbereichs sofort
  - Hohe Empfindlichkeit gegen Störungen, da fast keine Mittelwertbildung

Durch diese Auswahl wird der Sensor optimal an die Anwendung bzw. an den Einsatzort angepasst und die Messsicherheit bei den unterschiedlichen Rahmenbedingungen deutlich erhöht.

Geben Sie die gewünschten Parameter über die entsprechenden Tasten ein, speichern Ihre Eingaben mit ***[OK]*** und gehen Sie mit ***[ESC]*** und ***[->]*** zum nächsten Menüpunkt.

**Inbetriebnahme - Behälterhöhe, Messbereich**

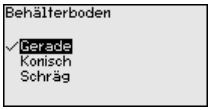
Durch diese Auswahl wird der Arbeitsbereich des Sensors an die Behälterhöhe angepasst und die Messsicherheit bei den unterschiedlichen Rahmenbedingungen deutlich erhöht.

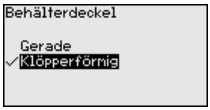
Unabhängig davon ist nachfolgend noch der Min.-Abgleich durchzuführen.

Geben Sie die gewünschten Parameter über die entsprechenden Tasten ein, speichern Ihre Eingaben mit ***[OK]*** und gehen Sie mit ***[ESC]*** und ***[->]*** zum nächsten Menüpunkt.

**Inbetriebnahme - Behälterform**

Neben dem Medium und der Anwendung kann auch die Behälterform die Messung beeinflussen. Um den Sensor an diese Messbedingungen anzupassen, bietet Ihnen dieser Menüpunkt bei bestimmten Anwendungen für Behälterboden und -decke verschiedene Auswahlmöglichkeiten.




Geben Sie die gewünschten Parameter über die entsprechenden Tasten ein, speichern Ihre Eingaben mit ***[OK]*** und gehen Sie mit ***[ESC]*** und ***[->]*** zum nächsten Menüpunkt.

**Inbetriebnahme - Abgleich**

Da es sich bei einem Radarsensor um ein Distanzmessgerät handelt, wird die Entfernung vom Sensor bis zur Füllgutoberfläche gemessen. Um die eigentliche Füllguthöhe anzeigen zu können, muss eine Zuweisung der gemessenen Distanz zur prozentualen Höhe erfolgen.

Zur Durchführung dieses Abgleichs wird die Distanz bei vollem und leerem Behälter eingegeben, siehe folgendes Beispiel:

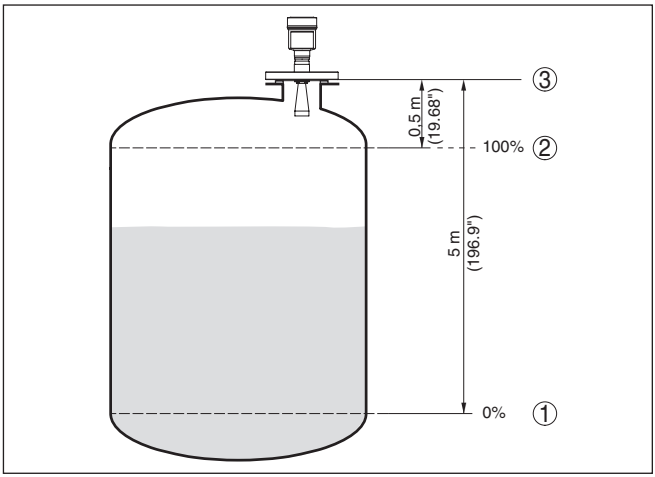



*Abb. 36: Parametrierbeispiel Min.-/Max.-Abgleich*

*1 Min. Füllstand = max. Messdistanz*
*2 Max. Füllstand = min. Messdistanz*
*3 Bezugsebene*

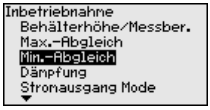
Sind diese Werte nicht bekannt, kann auch mit den Distanzen beispielsweise von 10 % und 90 % abgeglichen werden. Ausgangspunkt für diese Distanzangaben ist immer die Bezugsebene, d. h. die Dichtfläche des Gewindes oder Flansches. Angaben zur Bezugsebene finden Sie im Kapitel "*Technische Daten*". Anhand dieser Eingaben wird dann die eigentliche Füllhöhe errechnet.

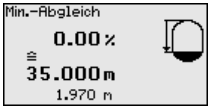
Der aktuelle Füllstand spielt bei diesem Abgleich keine Rolle, der Min.-/Max.-Abgleich wird immer ohne Veränderung des Füllguts durchgeführt. Somit können diese Einstellungen bereits im Vorfeld durchgeführt werden, ohne dass das Gerät eingebaut sein muss.

**Inbetriebnahme - Min.-Abgleich**

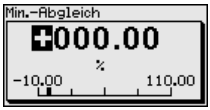
Gehen Sie wie folgt vor:

1. Den Menüpunkt "*Inbetriebnahme*" mit ***[->]*** auswählen und mit ***[OK]*** bestätigen. Nun mit ***[->]*** den Menüpunkt "*Min.-Abgleich*" auswählen und mit ***[OK]*** bestätigen.

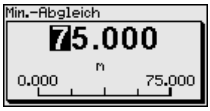



2. Mit ***[OK]*** den Prozentwert editieren und den Cursor mit ***[->]*** auf die gewünschte Stelle setzen.




3. Den gewünschten Prozentwert mit ***[+]*** einstellen und mit ***[OK]*** speichern. Der Cursor springt nun auf den Distanzwert.

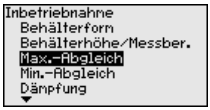


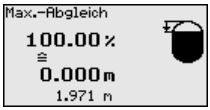

4. Passend zum Prozentwert den passenden Distanzwert in Meter für den leeren Behälter eingeben (z. B. Distanz vom Sensor bis zum Behälterboden).
5. Einstellungen mit ***[OK]*** speichern und mit ***[ESC]*** und ***[->]*** zum Max.-Abgleich wechseln.

**Inbetriebnahme - Max.-Abgleich**

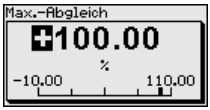
Gehen Sie wie folgt vor:

1. Mit ***[->]*** den Menüpunkt Max.-Abgleich auswählen und mit ***[OK]*** bestätigen.

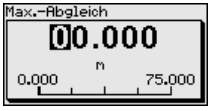



2. Mit ***[OK]*** den Prozentwert zum Editieren vorbereiten und den Cursor mit ***[->]*** auf die gewünschte Stelle setzen.



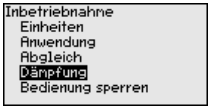

3. Den gewünschten Prozentwert mit ***[+]*** einstellen und mit ***[OK]*** speichern. Der Cursor springt nun auf den Distanzwert.




4. Passend zum Prozentwert den passenden Distanzwert in Meter für den vollen Behälter eingeben. Beachten Sie dabei, dass der maximale Füllstand unterhalb des Mindestabstandes zum Antennenrand liegen muss.
5. Einstellungen mit ***[OK]*** speichern

**Inbetriebnahme - Dämpfung**

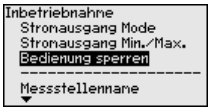
Zur Dämpfung von prozessbedingten Messwertschwankungen stellen Sie in diesem Menüpunkt eine Integrationszeit von 0 … 999 s ein.



Die Werkseinstellung ist eine Dämpfung von 0 s.

**Inbetriebnahme - Bedienung sperren**

In diesem Menüpunkt wird die PIN dauerhaft aktiviert/deaktiviert. Mit der Eingabe einer 4-stelligen PIN schützen Sie die Sensordaten vor unerlaubtem Zugriff und unbeabsichtigten Veränderungen. Ist die PIN dauerhaft aktiviert, so kann sie in jedem Menüpunkt temporär (d. h. für ca. 60 Minuten) deaktiviert werden.



Bei aktiver PIN sind nur noch folgende Funktionen zulässig:

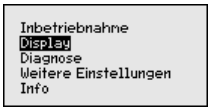
- Menüpunkte anwählen und Daten anzeigen
- Daten aus Sensor in das Anzeige- und Bedienmodul einlesen

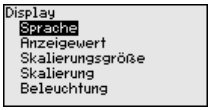
**Vorsicht:**
Bei aktiver PIN ist die Bedienung über PACTware/DTM sowie über andere Systeme ebenfalls gesperrt.

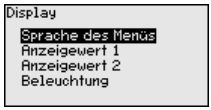
Die PIN im Auslieferungszustand ist "*0000*".

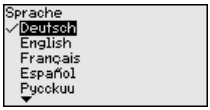
**Display - Sprache**

Dieser Menüpunkt ermöglicht Ihnen die Einstellung der gewünschten Landessprache.





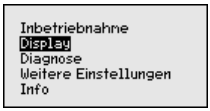
Der Sensor ist im Auslieferungszustand auf die bestellte Landessprache eingestellt.

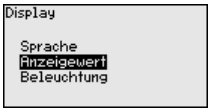
**Display - Anzeigewert**

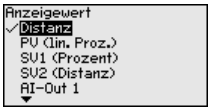
Im Menü "*Display*" definieren Sie, welcher Messwert auf dem Display angezeigt wird.

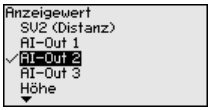
Der Sensor liefert folgende Messwerte:

- PV (Primary Value): Linearisierter Prozentwert
- SV1 (Secondary Value 1): Prozentwert nach Abgleich
- SV2 (Secondary Value 2): Distanzwert vor Abgleich
- AI-OUT 1
- AI-OUT 2
- AI-OUT 3
- Höhe



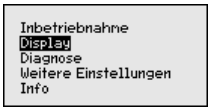



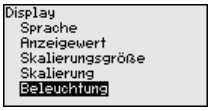


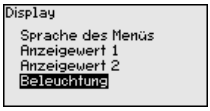




**Display - Beleuchtung**

Die optional integrierte Hintergrundbeleuchtung ist über das Bedienmenü zuschaltbar. Die Funktion ist von der Höhe der Betriebsspannung abhängig, siehe Betriebsanleitung des jeweiligen Sensors.



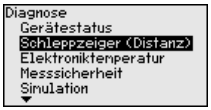

Im Auslieferungszustand ist die Beleuchtung eingeschaltet.

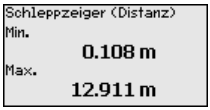
**Diagnose - Gerätestatus**

In diesem Menüpunkt wird der Gerätestatus angezeigt.

**Diagnose - Schleppzeiger**

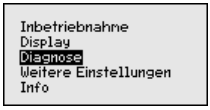
Im Sensor werden der jeweils minimale und maximale Messwert gespeichert. Im Menüpunkt "*Schleppzeiger*" werden die Werte angezeigt.

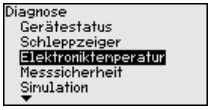


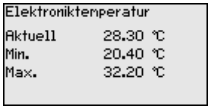




**Diagnose - Elektroniktemperatur**

Im Sensor werden der jeweils minimale und maximale Wert der Elektroniktemperatur gespeichert. Im Menüpunkt "*Schleppzeiger*" werden diese Werte sowie der aktuelle Temperaturwert angezeigt.

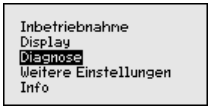


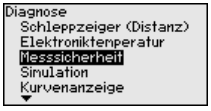



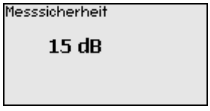



**Diagnose - Messsicherheit**

Bei berührungslos arbeitenden Füllstandsensoren kann die Messung durch die Prozessbedingungen beeinflusst werden. In diesem Menüpunkt wird die Messsicherheit des Füllstandechos als dB-Wert angezeigt. Die Messsicherheit ist Signalstärke minus Rauschen. Je größer der Wert ist, desto sicherer funktioniert die Messung. Bei einer funktionierenden Messung sind die Werte > 10 dB.

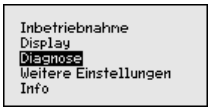


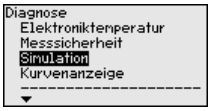



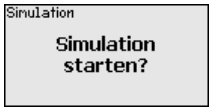



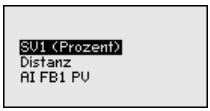

**Diagnose - Simulation**

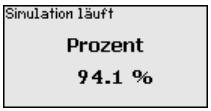
In diesem Menüpunkt simulieren Sie Messwerte über den Signalausgang. Damit lässt sich der Signalweg über den Segementkoppler bis zur Eingangskarte des Leitsystems testen.

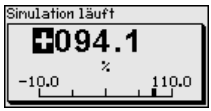



So starten Sie die Simulation:

1. ***[OK]*** drücken
2. Mit ***[->]*** die gewünschte Simulationsgröße auswählen und mit ***[OK]*** bestätigen.
3. Mit ***[OK]*** die Simulation starten, zunächst wird der aktuelle Messwert in % angezeigt
4. Mit ***[OK]*** den Editiermodus starten
5. Mit ***[+]*** und ***[->]*** den gewünschten Zahlenwert einstellen
6. ***[OK]*** drücken

**Hinweis:**
Bei laufender Simulation wird der simulierte Wert als Profibus-PA-Signal ausgegeben.

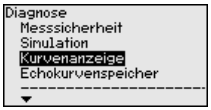
So brechen Sie die Simulation ab:

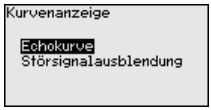
→ ***[ESC]*** drücken

**Information:**
10 Minuten nach der letzten Tastenbetätigung wird die Simulation automatisch abgebrochen.

**Diagnose - Kurvenanzeige**

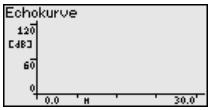
Die "*Echokurve*" stellt die Signalstärke der Echos über den Messbereich in dB dar. Die Signalstärke ermöglicht eine Beurteilung der Qualität der Messung.

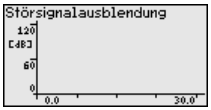



Die "*Störsignalausblendung*" stellt die gespeicherten Störechos (siehe Menü "*weitere Einstellungen*") des leeren Behälters mit Signalstärke in "dB" über den Messbereich dar.

Ein Vergleich von Echokurve und Störsignalausblendung lässt eine genauere Aussage über die Messsicherheit zu.




Die gewählte Kurve wird laufend aktualisiert. Mit der Taste ***[OK]*** wird ein Untermenü mit Zoom-Funktionen geöffnet:

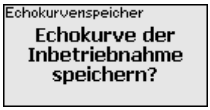
- "X-Zoom": Lupenfunktion für die Messentfernung

- "Y-Zoom": 1-, 2-, 5- und 10-fache Vergrößerung des Signals in "*dB*"
- "Unzoom": Rücksetzen der Darstellung auf den Nennmessbereich mit einfacher Vergrößerung

**Diagnose - Echokurvenspeicher**

Die Funktion "*Echokurvenspeicher*" ermöglicht es, die Echokurve zum Zeitpunkt der Inbetriebnahme zu speichern. Generell ist dies empfehlenswert, zur Nutzung der Asset-Management-Funktionalität sogar zwingend erforderlich. Die Speicherung sollte bei möglichst geringem Füllstand erfolgen.

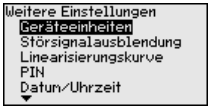
Mit der Bediensoftware PACTware und dem PC kann die hochaufgelöste Echokurve angezeigt und genutzt werden, um Signalveränderungen über die Betriebszeit zu erkennen. Zusätzlich kann die Echokurve der Inbetriebnahme auch im Echokurvenfenster eingeblendet und mit der aktuellen Echokurve verglichen werden.

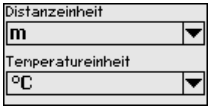



### Weitere Einstellungen

**Weitere Einstellungen - Geräteeinheiten**

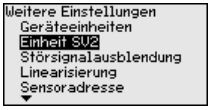
In diesem Menüpunkt wählen Sie die Messgröße des Systems und die Temperatureinheit.

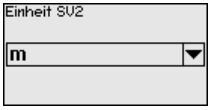


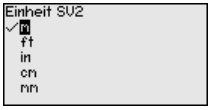




**Weitere Einstellungen - Einheit SV2**

In diesem Menüpunkt definieren Sie die Einheit des Secondary Values 2 (SV2):




**Weitere Einstellungen - Störsignalausblendung**

Folgende Gegebenheiten verursachen Störreflexionen und können die Messung beeinträchtigen:

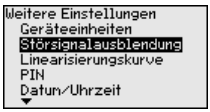
- Hohe Stutzen
- Behältereinbauten, wie Verstrebungen
- Rührwerke
- Anhaftungen oder Schweißnähte an Behälterwänden

**Hinweis:**
Eine Störsignalausblendung erfasst, markiert und speichert diese Störsignale, damit sie für die Füllstandmessung nicht mehr berücksichtigt werden.

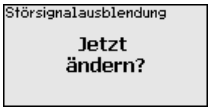
Dies sollte bei geringem Füllstand erfolgen, damit alle evtl. vorhandenen Störreflexionen erfasst werden können.

Gehen Sie wie folgt vor:

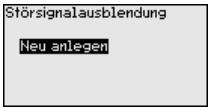
1. Mit ***[->]*** den Menüpunkt "*Störsignalausblendung*" auswählen und mit ***[OK]*** bestätigen.



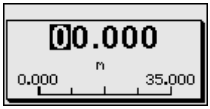

2. Wieder mit ***[OK]*** bestätigen.




3. Wieder mit ***[OK]*** bestätigen.



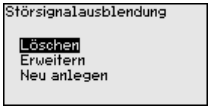

4. Wieder mit ***[OK]*** bestätigen und die tatsächliche Distanz vom Sensor bis zur Oberfläche des Füllgutes eingeben.




5. Alle in diesem Bereich vorhandenen Störsignale werden nun nach Bestätigen mit ***[OK]*** vom Sensor erfasst und abgespeichert.

**Hinweis:**
Überprüfen Sie die Distanz zur Füllgutoberfläche, da bei einer falschen (zu großen) Angabe der aktuelle Füllstand als Störsignal abgespeichert wird. Somit kann in diesem Bereich der Füllstand nicht mehr erfasst werden.

Wurde im Sensor bereits eine Störsignalausblendung angelegt, so erscheint bei Anwahl "*Störsignalausblendung*" folgendes Menüfenster:

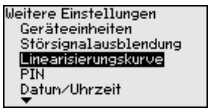


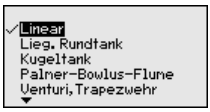

**Löschen**: eine bereits angelegte Störsignalausblendung wird komplett gelöscht. Dies ist sinnvoll, wenn die angelegte Störsignalausblendung nicht mehr zu den messtechnischen Gegebenheiten des Behälters passt.

**Erweitern**: eine bereits angelegte Störsignalausblendung wird erweitert. Dies ist sinnvoll, wenn eine Störsignalausblendung bei einem zu hohen Füllstand durchgeführt wurde und damit nicht alle Störsignale erfasst werden konnten. Bei Anwahl "*Erweitern*" wird die Distanz zur Füllgutoberfläche der angelegten Störsignalausblendung angezeigt. Dieser Wert kann nun verändert und die Störsignalausblendung auf diesen Bereich erweitert werden.

**Weitere Einstellungen - Linearisierungskurve**

Eine Linearisierung ist bei allen Behältern erforderlich, bei denen das Behältervolumen nicht linear mit der Füllstandhöhe ansteigt - z. B. bei einem liegenden Rundtank oder Kugeltank - und die Anzeige oder Ausgabe des Volumens gewünscht ist. Für diese Behälter sind entsprechende Linearisierungskurven hinterlegt. Sie geben das Verhältnis zwischen prozentualer Füllstandhöhe und dem Behältervolumen an. Durch Aktivierung der passenden Kurve wird das prozentuale Behältervolumen korrekt angezeigt. Falls das Volumen nicht in Prozent, sondern beispielsweise in Liter oder Kilogramm angezeigt werden soll, kann zusätzlich eine Skalierung im Menüpunkt "*Display*" eingestellt werden.

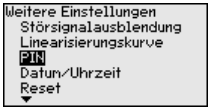



Geben Sie die gewünschten Parameter über die entsprechenden Tasten ein, speichern Sie Ihre Eingaben und springen Sie mit der ***[ESC]***- und ***[->]***-Taste zum nächsten Menüpunkt.

**Weitere Einstellungen - PIN**

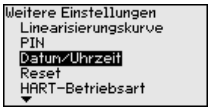
Mit der Eingabe einer 4-stelligen PIN schützen Sie die Sensordaten vor unerlaubtem Zugriff und unbeabsichtigten Veränderungen. In diesem Menüpunkt wird die PIN angezeigt bzw. editiert und verändert. Er ist jedoch nur verfügbar, wenn unter im Menü "*Inbetriebnahme*" die Bedienung freigegeben wurde.



Die PIN im Auslieferungszustand ist "*0000*".

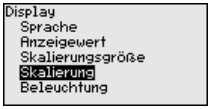
**Weitere Einstellungen - Datum/Uhrzeit**

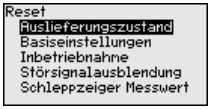
In diesem Menüpunkt wird die interne Uhr des Sensors eingestellt.



**Weitere Einstellungen - Reset**

Bei einem Reset werden alle Einstellungen bis auf wenige Ausnahmen zurückgesetzt. Die Ausnahmen sind: PIN, Sprache, Beleuchtung, SIL und HART-Betriebsart.




Folgende Resetfunktionen stehen zur Verfügung:

- **Auslieferungszustand:** Wiederherstellen der Parametereinstellungen zum Zeitpunkt der Auslieferung ab Werk. Eine angelegte Störsignalausblendung, frei programmierte Linearisierungskurve, Messwertspeicher, Echokurvenspeicher sowie Ereignisspeicher werden gelöscht.
- **Basiseinstellungen:** Zurücksetzen der Parametereinstellungen inkl. Spezialparameter auf die Defaultwerte des jeweiligen Gerätes. Eine angelegte Störsignalausblendung, frei programmierte Linearisierungskurve, Messwertspeicher, Echokurvenspeicher sowie Ereignisspeicher werden gelöscht.
- **Inbetriebnahme:** Zurücksetzen der Parametereinstellungen auf die Defaultwerte des jeweiligen Gerätes. Auftragsbezogene Einstellungen bleiben erhalten, werden aber nicht in die aktuellen Parameter übernommen. Eine angelegte Störsignalausblendung, frei programmierte Linearisierungskurve, Messwertspeicher, Echokurvenspeicher sowie Ereignisspeicher bleiben erhalten. Linearisierung wird auf linear gestellt.
- **Störsignalausblendung:** Löschen einer zuvor angelegten Störsignalausblendung. Die im Werk erstellte Störsignalausblendung bleibt aktiv.
- **Schleppzeiger Messwert:** Zurücksetzen der gemessenen Min.- und Max.-Distanzen auf den aktuellen Messwert.

Wählen Sie die gewünschte Resetfunktion mit ***[->]*** aus und bestätigen Sie mit ***[OK]***.

Die folgende Tabelle zeigt die Defaultwerte des VEGAPULS 61:

| Menübereich | Menüpunkt | Defaultwert |
|---|---|---|
| Inbetriebnahme | Messstellenname | Sensor |
| | Medium | Flüssigkeit/Wasserlösung<br>Schüttgut/Schotter, Kies |
| | Anwendung | Lagertank<br>Silo |
| | Behälterform | Behälterboden klöpperförmig<br>Behälterdeckel klöpperförmig |
| | Behälterhöhe/ Messbereich | Empf. Messbereich, siehe "*Technische Daten*" im Anhang |
| | Min.-Abgleich | Empf. Messbereich, siehe "*Technische Daten*" im Anhang |
| | Dämpfung | 0,0 s |

| Menübereich | Menüpunkt | Defaultwert |
|---|---|---|
| Display | Sprache | Wie Auftrag |
| | Anzeigewert | Distanz |
| | Anzeigeeinheit | m(d) |
| | Skalierung | 0,00 %, 0 l<br>100,00 %, 100 l |
| | Beleuchtung | Eingeschaltet |
| Weitere Einstellungen | Distanzeinheit | m |
| | Temperatureinheit | °C |
| | Einheit SV2 | m |
| | Sondenlänge | Länge des Standrohres ab Werk |
| | Linearisierungskurve | Linear |

**Weitere Einstellungen - Geräteeinstellungen kopieren**

Mit dieser Funktion werden Geräteeinstellungen kopiert. Folgende Funktionen stehen zur Verfügung:

- Daten aus dem Sensor in das Anzeige- und Bedienmodul speichern
- Daten aus dem Anzeige- und Bedienmodul in den Sensor speichern

Folgende Daten bzw. Einstellungen der Bedienung des Anzeige- und Bedienmoduls werden hierbei gespeichert:

- Alle Daten der Menüs "*Inbetriebnahme*" und "*Display*"
- Im Menü "*Weitere Einstellungen*" die Punkte "*Distanzeinheit, Temperatureinheit und Linearisierung*"
- Die Werte der frei programmierbaren Linearisierungskurve

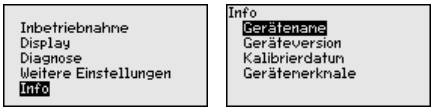
Die kopierten Daten werden in einem EEPROM-Speicher im Anzeige- und Bedienmodul dauerhaft gespeichert und bleiben auch bei Spannungsausfall erhalten. Sie können von dort aus in einen oder mehrere Sensoren geschrieben oder zur Datensicherung für einen eventuellen Sensortausch aufbewahrt werden.

Die Art und der Umfang der kopierten Daten hängen vom jeweiligen Sensor ab.

**Hinweis:**
Vor dem Speichern der Daten in den Sensor wird geprüft, ob die Daten zum Sensor passen. Falls die Daten nicht passen, so erfolgt eine Fehlermeldung bzw. wird die Funktion blockiert. Beim Schreiben der Daten in den Sensor wird angezeigt, von welchem Gerätetyp die Daten stammen und welche TAG-Nr. dieser Sensor hatte.

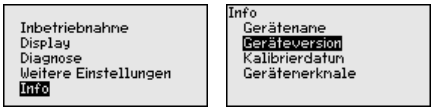
**Info - Gerätename**

In diesem Menü lesen Sie den Gerätenamen und die Geräteseriennummer aus:



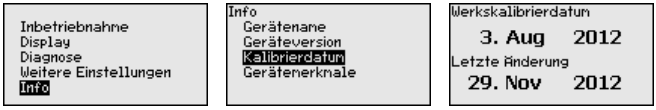

**Info - Geräteausführung**

In diesem Menüpunkt wird die Hard- und Softwareversion des Sensors angezeigt.



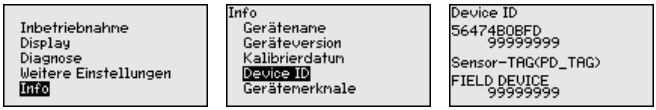

**Info - Kalibrierdatum**

In diesem Menüpunkt wird das Datum der werkseitigen Kalibrierung des Sensors sowie das Datum der letzten Änderung von Sensorparametern über das Anzeige- und Bedienmodul bzw. über den PC angezeigt.




**Info - Device ID**

In diesem Menüpunkt wird die FF Device ID des Gerätes angezeigt:




**Gerätemerkmale**

In diesem Menüpunkt werden Merkmale des Sensors wie Zulassung, Prozessanschluss, Dichtung, Messbereich, Elektronik, Gehäuse und weitere angezeigt.

## 6.5 Sicherung der Parametrierdaten

Es wird empfohlen, die eingestellten Daten zu notieren, z. B. in dieser Betriebsanleitung und anschließend zu archivieren. Sie stehen damit für mehrfache Nutzung bzw. für Servicezwecke zur Verfügung.

Ist das Gerät mit einem Anzeige- und Bedienmodul ausgestattet, so können Daten aus dem Sensor in das Anzeige- und Bedienmodul gespeichert werden. Die Vorgehensweise wird in der Betriebsanleitung "*Anzeige- und Bedienmodul*" im Menüpunkt "*Sensordaten kopieren*" beschrieben. Die Daten bleiben dort auch bei einem Ausfall der Sensorversorgung dauerhaft gespeichert.

Folgende Daten bzw. Einstellungen der Bedienung des Anzeige- und Bedienmoduls werden hierbei gespeichert:

- Alle Daten der Menüs "*Inbetriebnahme*" und "*Display*"
- Im Menü "*Weitere Einstellungen*" die Punkte "*Sensorspezifische Einheiten, Temperatureinheit und Linearisierung*"
- Die Werte der frei programmierbaren Linearisierungskurve

Die Funktion kann auch genutzt werden, um Einstellungen von einem Gerät auf ein anderes Gerät des gleichen Typs zu übertragen. Sollte ein Austausch des Sensors erforderlich sein, so wird das Anzeige- und Bedienmodul in das Austauschgerät gesteckt und die Daten ebenfalls im Menüpunkt "*Sensordaten kopieren*" in den Sensor geschrieben.

# 7 In Betrieb nehmen mit PACTware

## 7.1 Den PC anschließen

**Über Schnittstellenadapter direkt am Sensor**

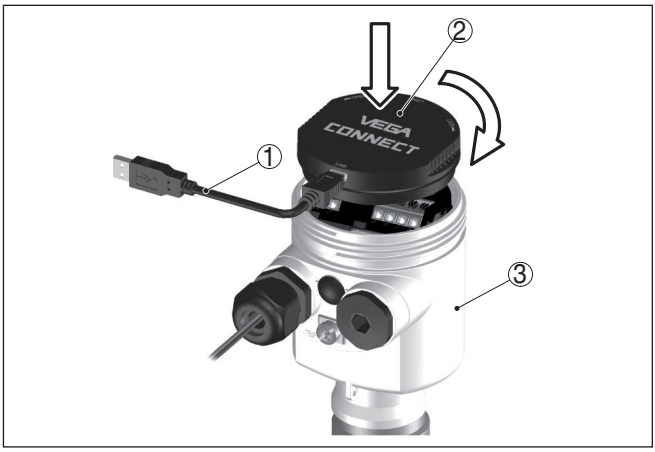



*Abb. 37: Anschluss des PCs via Schnittstellenadapter direkt am Sensor*

*1 USB-Kabel zum PC*
*2 Schnittstellenadapter VEGACONNECT*
*3 Sensor*

## 7.2 Parametrierung

**Voraussetzungen**

Zur Parametrierung des Gerätes über einen Windows-PC ist die Konfigurationssoftware PACTware und ein passender Gerätetreiber (DTM) nach dem FDT-Standard erforderlich. Die jeweils aktuelle PACTware-Version sowie alle verfügbaren DTMs sind in einer DTM Collection zusammengefasst. Weiterhin können die DTMs in andere Rahmenapplikationen nach FDT-Standard eingebunden werden.

**Hinweis:**
Um die Unterstützung aller Gerätefunktionen sicherzustellen, sollten Sie stets die neueste DTM Collection verwenden. Weiterhin sind nicht alle beschriebenen Funktionen in älteren Firmwareversionen enthalten. Die neueste Gerätesoftware können Sie von unserer Homepage herunterladen. Eine Beschreibung des Updateablaufs ist ebenfalls im Internet verfügbar.

Die weitere Inbetriebnahme wird in der Betriebsanleitung "*DTM Collection/PACTware*" beschrieben, die jeder DTM Collection beiliegt und über das Internet heruntergeladen werden kann. Weiterführende Beschreibungen sind in der Online-Hilfe von PACTware und den DTMs enthalten.

41716-DE-150617

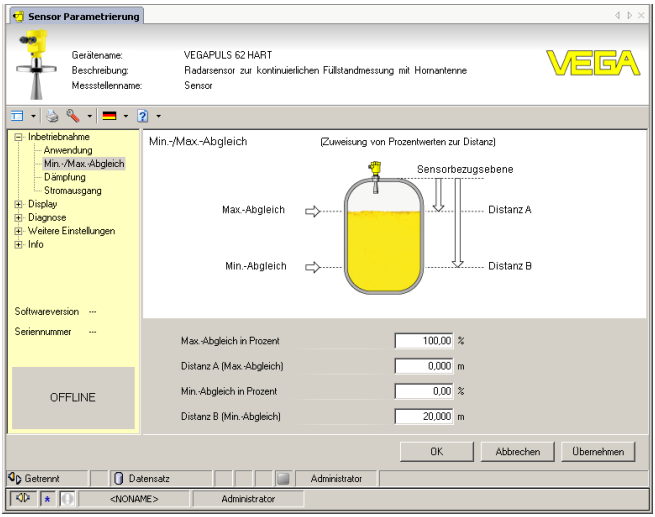



*Abb. 38: Beispiel einer DTM-Ansicht*

**Standard-/Vollversion**

Alle Geräte-DTMs gibt es als kostenfreie Standardversion und als kostenpflichtige Vollversion. In der Standardversion sind alle Funktionen für eine komplette Inbetriebnahme bereits enthalten. Ein Assistent zum einfachen Projektaufbau vereinfacht die Bedienung erheblich. Auch das Speichern/Drucken des Projektes sowie eine Import-/Exportfunktion sind Bestandteil der Standardversion.

In der Vollversion ist zusätzlich eine erweiterte Druckfunktion zur vollständigen Projektdokumentation sowie die Speichermöglichkeit von Messwert- und Echokurven enthalten. Weiterhin ist hier ein Tankkalkulationsprogramm sowie ein Multiviewer zur Anzeige und Analyse der gespeicherten Messwert- und Echokurven verfügbar.

Die Standardversion kann auf www.vega.com/downloads und "*Software*" heruntergeladen werden. Die Vollversion erhalten Sie auf einer CD über Ihre zuständige Vertretung.

## 7.3 Sicherung der Parametrierdaten

Es wird empfohlen, die Parametrierdaten über PACTware zu dokumentieren bzw. zu speichern. Sie stehen damit für mehrfache Nutzung bzw. für Servicezwecke zur Verfügung.

# 8 In Betrieb nehmen mit anderen Systemen

## 8.1 DD-Bedienprogramme

Für das Gerät stehen Gerätebeschreibungen als Enhanced Device Description (EDD) für DD-Bedienprogramme wie z. B. AMS™ und PDM zur Verfügung.

Die Dateien können auf www.vega.com/downloads und "*Software*" heruntergeladen werden.

## 8.2 Field Communicator 375, 475

Für das Gerät stehen Gerätebeschreibungen als EDD zur Parametrierung mit dem Field Communicator 375 bzw. 475 zur Verfügung.

Für die Integration der EDD in den Field Communicator 375 bzw. 475 ist die vom Hersteller erhältliche Software "Easy Upgrade Utility" erforderlich. Diese Software wird über das Internet aktualisiert und neue EDDs werden nach Freigabe durch den Hersteller automatisch in den Gerätekatalog dieser Software übernommen. Sie können dann auf einen Field Communicator übertragen werden.

# 9 Diagnose, Asset Management und Service

## 9.1 Wartung

Bei bestimmungsgemäßer Verwendung ist im Normalbetrieb keine Wartung erforderlich.

## 9.2 Messwert- und Ereignisspeicher

Das Gerät verfügt über mehrere Speicher, die zu Diagnosezwecken zur Verfügung stehen. Die Daten bleiben auch bei Spannungsunterbrechung erhalten.

**Messwertspeicher**

Bis zu 100.000 Messwerte können im Sensor in einem Ringspeicher gespeichert werden. Jeder Eintrag enthält Datum/Uhrzeit sowie den jeweiligen Messwert. Speicherbare Werte sind z. B.:

- Distanz
- Füllhöhe
- Prozentwert
- Lin.-Prozent
- Skaliert
- Stromwert
- Messsicherheit
- Elektroniktemperatur

Der Messwertspeicher ist im Auslieferungszustand aktiv und speichert alle 3 Minuten Distanz, Messsicherheit und Elektroniktemperatur.

Die gewünschten Werte und Aufzeichnungsbedingungen werden über einen PC mit PACTware/DTM bzw. das Leitsystem mit EDD festgelegt. Auf diesem Wege werden die Daten ausgelesen bzw. auch zurückgesetzt.

**Ereignisspeicher**

Bis zu 500 Ereignisse werden mit Zeitstempel automatisch im Sensor nicht löschbar gespeichert. Jeder Eintrag enthält Datum/Uhrzeit, Ereignistyp, Ereignisbeschreibung und Wert. Ereignistypen sind z. B.:

- Änderung eines Parameters
- Ein- und Ausschaltzeitpunkte
- Statusmeldungen (nach NE 107)
- Fehlermeldungen (nach NE 107)

Über einen PC mit PACTware/DTM bzw. das Leitsystem mit EDD werden die Daten ausgelesen.

**Echokurvenspeicher**

Die Echokurven werden hierbei mit Datum und Uhrzeit und den dazugehörigen Echodaten gespeichert. Der Speicher ist in zwei Bereiche aufgeteilt:

**Echokurve der Inbetriebnahme:** Diese dient als Referenz-Echokurve für die Messbedingungen bei der Inbetriebnahme. Veränderungen der Messbedingungen im Betrieb oder Anhaftungen am Sensor lassen sich so erkennen. Die Echokurve der Inbetriebnahme wird gespeichert über:

- PC mit PACTware/DTM

- Leitsystem mit EDD
- Anzeige- und Bedienmodul

**Weitere Echokurven:** In diesem Speicherbereich können bis zu 10 Echokurven im Sensor in einem Ringspeicher gespeichert werden. Die weiteren Echokurve werden gespeichert über:

- PC mit PACTware/DTM
- Leitsystem mit EDD

## 9.3 Asset-Management-Funktion

Das Gerät verfügt über eine Selbstüberwachung und Diagnose nach NE 107 und VDI/VDE 2650. Zu den in den folgenden Tabellen angegebenen Statusmeldungen sind detailliertere Fehlermeldungen unter dem Menüpunkt "*Diagnose*" via Anzeige- und Bedienmodul, PACTware/DTM und EDD ersichtlich.

**Statusmeldungen**

Die Statusmeldungen sind in folgende Kategorien unterteilt:

- Ausfall
- Funktionskontrolle
- Außerhalb der Spezifikation
- Wartungsbedarf

und durch Piktogramme verdeutlicht:

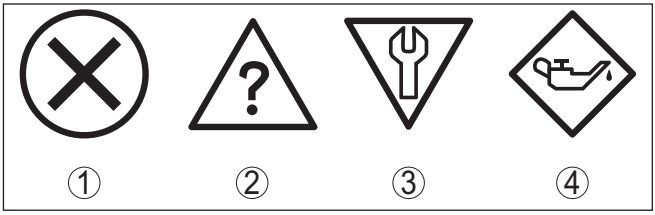



*Abb. 39: Piktogramme der Statusmeldungen*

*1 Ausfall (Failure) - rot*
*2 Außerhalb der Spezifikation (Out of specification) - gelb*
*3 Funktionskontrolle (Function check) - orange*
*4 Wartungsbedarf (Maintenance) - blau*

**Ausfall (Failure):** Aufgrund einer erkannten Funktionsstörung im Gerät gibt das Gerät eine Störmeldung aus.

Diese Statusmeldung ist immer aktiv. Eine Deaktivierung durch den Anwender ist nicht möglich.

**Funktionskontrolle (Function check):** Am Gerät wird gearbeitet, der Messwert ist vorübergehend ungültig (z. B. während der Simulation).

Diese Statusmeldung ist per Default inaktiv. Eine Aktivierung durch den Anwender über PACTware/DTM oder EDD ist möglich.

**Außerhalb der Spezifikation (Out of specification):** Der Messwert ist unsicher, da die Gerätespezifikation überschritten ist (z. B. Elektroniktemperatur).

Diese Statusmeldung ist per Default inaktiv. Eine Aktivierung durch den Anwender über PACTware/DTM oder EDD ist möglich.

**Wartungsbedarf (Maintenance):** Durch externe Einflüsse ist die Gerätefunktion eingeschränkt. Die Messung wird beeinflusst, der Messwert ist noch gültig. Gerät zur Wartung einplanen, da Ausfall in absehbarer Zeit zu erwarten ist (z. B. durch Anhaftungen).

Diese Statusmeldung ist per Default inaktiv. Eine Aktivierung durch den Anwender über PACTware/DTM oder EDD ist möglich.

**Failure (Ausfall)**

Die folgende Tabelle zeigt die Codes und Textmeldungen der Statusmeldung "*Failure*" und gibt Hinweise zur Ursache und Beseitigung.

| Code<br>Textmeldung | Ursache | Beseitigung | DevSpec<br>Diagnosis Bits |
|---|---|---|---|
| F013<br>Kein Messwert vorhanden | – Sensor detektiert während des Betriebes kein Echo<br>– Antennensystem verschmutzt oder defekt | – Einbau und/oder Parametrierung prüfen bzw. korrigieren<br>– Prozessbaugruppe bzw. Antenne reinigen oder tauschen | Bit 0 |
| F017<br>Abgleichspanne zu klein | – Abgleich nicht innerhalb der Spezifikation | – Abgleich entsprechend der Grenzwerte ändern (Differenz zwischen Min. und Max. ≥ 10 mm) | Bit 1 |
| F025<br>Fehler in der Linearisierungstabelle | – Stützstellen sind nicht stetig steigend, z. B. unlogische Wertepaare | – Linearisierungstabelle prüfen<br>– Tabelle löschen/neu anlegen | Bit 2 |
| F036<br>Keine lauffähige Software | – Fehlgeschlagenes oder abgebrochenes Softwareupdate | – Softwareupdate wiederholen<br>– Elektronikausführung prüfen<br>– Elektronik austauschen<br>– Gerät zur Reparatur einsenden | Bit 3 |
| F040<br>Fehler in der Elektronik | – Hardwaredefekt | – Elektronik austauschen<br>– Gerät zur Reparatur einsenden | Bit 4 |
| F080 | – Allgemeiner Softwarefehler | – Betriebsspannung kurzzeitig trennen | Bit 5 |
| F105<br>Ermittle Messwert | – Gerät befindet sich noch in der Einschaltphase, der Messwert konnte noch nicht ermittelt werden | – Ende der Einschaltphase abwarten<br>– Dauer je nach Ausführung und Parametrierung bis ca. 3 min. | Bit 6 |
| F113<br>Kommunikationsfehler | – Fehler in der internen Gerätekommunikation | – Betriebsspannung kurzzeitig trennen<br>– Gerät zur Reparatur einsenden | Bit 12 |
| F125<br>Unzulässige Elektroniktemperatur | – Temperatur der Elektronik im nicht spezifizierten Bereich | – Umgebungstemperatur prüfen<br>– Elektronik isolieren<br>– Gerät mit höherem Temperaturbereich einsetzen | Bit 7 |
| F260<br>Fehler in der Kalibrierung | – Fehler in der im Werk durchgeführten Kalibrierung<br>– Fehler im EEPROM | – Elektronik austauschen<br>– Gerät zur Reparatur einsenden | Bit 8 |

| Code<br>Textmeldung | Ursache | Beseitigung | DevSpec<br>Diagnosis Bits |
|---|---|---|---|
| F261<br>Fehler in der Konfiguration | – Fehler bei der Inbetriebnahme<br>– Störsignalausblendung fehlerhaft<br>– Fehler beim Ausführen eines Resets | – Inbetriebnahme wiederholen<br>– Reset wiederholen | Bit 9 |
| F264<br>Einbau-/Inbetriebnahmefehler | – Abgleich liegt nicht innerhalb der Behälterhöhe/des Messbereichs<br>– Maximaler Messbereich des Gerätes nicht ausreichend | – Einbau und/oder Parametrierung prüfen bzw. korrigieren<br>– Gerät mit größerem Messbereich einsetzen | Bit 10 |
| F265<br>Messfunktion gestört | – Sensor führt keine Messung mehr durch<br>– Betriebsspannung zu niedrig | – Betriebsspannung prüfen<br>– Reset durchführen<br>– Betriebsspannung kurzzeitig trennen | Bit 11 |

**Function check**

Die folgende Tabelle zeigt die Fehlercodes und Textmeldungen in der Statusmeldung "*Function check*" und gibt Hinweise zu Ursache und Beseitigung.

| Code<br>Textmeldung | Ursache | Beseitigung | DevSpec<br>Diagnosis Bits |
|---|---|---|---|
| C700<br>Simulation aktiv | – Eine Simulation ist aktiv | – Simulation beenden<br>– Automatisches Ende nach 60 Minuten abwarten | Bit 19 |

**Out of specification**

Die folgende Tabelle zeigt die Fehlercodes und Textmeldungen in der Statusmeldung "*Out of specification*" und gibt Hinweise zu Ursache und Beseitigung.

| Code<br>Textmeldung | Ursache | Beseitigung | DevSpec<br>Diagnosis Bits |
|---|---|---|---|
| S600<br>Unzulässige Elektroniktemperatur | – Temperatur der Elektronik im nicht spezifizierten Bereich | – Umgebungstemperatur prüfen<br>– Elektronik isolieren<br>– Gerät mit höherem Temperaturbereich einsetzen | Bit 18 |
| S601<br>Überfüllung | – Gefahr der Überfüllung des Behälters | – Sicherstellen, dass keine weitere Befüllung mehr stattfindet<br>– Füllstand im Behälter prüfen | Bit 20 |

**Maintenance**

Die folgende Tabelle zeigt die Fehlercodes und Textmeldungen in der Statusmeldung "*Maintenance*" und gibt Hinweise zu Ursache und Beseitigung.

| Code<br>Textmeldung | Ursache | Beseitigung | DevSpec Diagnosis Bits |
|---|---|---|---|
| M500<br>Fehler bei Reset Auslieferungszustand | – Beim Reset auf Auslieferungszustand konnten die Daten nicht wiederhergestellt werden | – Reset wiederholen<br>– XML-Datei mit Sensordaten in Sensor laden | Bit 13 |
| M501<br>Fehler in der nicht aktiven Linearisierungstabelle | – Hardwarefehler EEPROM | – Elektronik austauschen<br>– Gerät zur Reparatur einsenden | Bit 14 |
| M502<br>Fehler im Diagnosespeicher | – Hardwarefehler EEPROM | – Elektronik austauschen<br>– Gerät zur Reparatur einsenden | Bit 15 |
| M503<br>Messsicherheit zu gering | – Das Echo-/Rauschverhältnis ist zu klein für eine sichere Messung | – Einbau- und Prozessbedingungen überprüfen<br>– Antenne reinigen<br>– Polarisationsrichtung ändern<br>– Gerät mit höherer Empfindlichkeit einsetzen | Bit 16 |
| M504<br>Fehler an einer Geräteschnittstelle | – Hardwaredefekt | – Anschlüsse prüfen<br>– Elektronik austauschen<br>– Gerät zur Reparatur einsenden | Bit 17 |
| M505<br>Kein Echo vorhanden | – Füllstandecho kann nicht mehr detektiert werden | – Antenne reinigen<br>– Besser geeignete Antenne/Sensor verwenden<br>– Evt. vorhandene Störechos beseitigen<br>– Sensorposition und Ausrichtung optimieren | Bit 21 |

## 9.4 Störungen beseitigen

**Verhalten bei Störungen**

Es liegt in der Verantwortung des Anlagenbetreibers, geeignete Maßnahmen zur Beseitigung aufgetretener Störungen zu ergreifen.

**Vorgehensweise zur Störungsbeseitigung**

Die ersten Maßnahmen sind:

- Auswertung von Fehlermeldungen, z. B. über das Anzeige- und Bedienmodul
- Überprüfung des Ausgangssignals
- Behandlung von Messfehlern

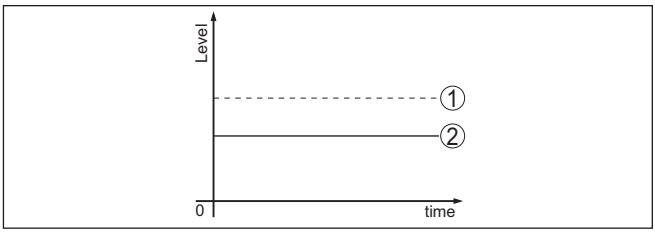
Weitere umfassende Diagnosemöglichkeiten bietet Ihnen ein PC mit der Software PACTware und dem passenden DTM. In vielen Fällen lassen sich die Ursachen auf diesem Wege feststellen und die Störungen so beseitigen.

**Behandlung von Messfehlern bei Flüssigkeiten**

Die unten stehenden Tabellen geben typische Beispiele für anwendungsbedingte Messfehler bei Flüssigkeiten an. Dabei wird unterschieden zwischen Messfehlern bei:

- Konstantem Füllstand
- Befüllung
- Entleerung

Die Bilder in der Spalte "*Fehlerbild*" zeigen jeweils den tatsächlichen Füllstand gestrichelt und den vom Sensor angezeigten Füllstand als durchgezogene Linie.

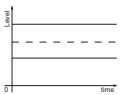
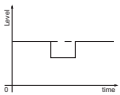


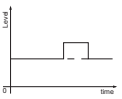

*1 Tatsächlicher Füllstand*
*2 Vom Sensor angezeigter Füllstand*

**Hinweise:**

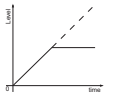
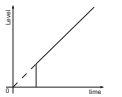
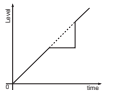
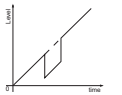
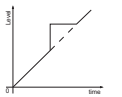
- Überall, wo der Sensor einen konstanten Wert zeigt, könnte die Ursache auch in der Störungseinstellung des Stromausganges auf "*Wert halten*" sein
- Bei zu geringer Füllstandanzeige könnte die Ursache auch ein zu hoher Leitungswiderstand sein

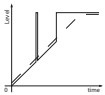
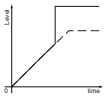
**Messfehler bei konstantem Füllstand**

| Fehlerbeschreibung | Fehlerbild | Ursache | Beseitigung |
|---|---|---|---|
| 1. Messwert zeigt zu geringen bzw. zu hohen Füllstand |  | – Min.-/Max.-Abgleich nicht korrekt | – Min.-/Max.-Abgleich anpassen |
| | | – Linearisierungskurve falsch | – Linearisierungskurve anpassen |
| | | – Einbau in Bypass- oder Standrohr, dadurch Laufzeitfehler (kleiner Messfehler nahe 100 %/großer Fehler nahe 0 %) | – Parameter Anwendung prüfen bzgl. Behälterform, ggf. anpassen (Bypass, Standrohr, Durchmesser) |
| 2. Messwert springt Richtung 0 % |  | – Vielfachecho (Behälterdecke, Produktoberfläche) mit Amplitude größer als Füllstandecho | – Parameter Anwendung prüfen, speziell Behälterdecke, Mediumtyp, Klöpperboden, hohe Dielektrizitätszahl, ggf. anpassen |

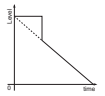
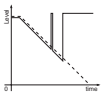
| Fehlerbeschreibung | Fehlerbild | Ursache | Beseitigung |
|---|---|---|---|
| 3. Messwert springt Richtung 100 % |  | – Prozessbedingt sinkt die Amplitude des Füllstandechos<br>– Störsignalausblendung wurde nicht durchgeführt | – Störsignalausblendung durchführen |
| | | – Amplitude oder Ort eines Störsignals hat sich geändert (z. B. Kondensat, Produktablagerungen); Störsignalausblendung passt nicht mehr | – Ursache der veränderten Störsignale ermitteln, Störsignalausblendung mit z. B. Kondensat durchführen |

## Messfehler bei Befüllung

| Fehlerbeschreibung | Fehlerbild | Ursache | Beseitigung |
|---|---|---|---|
| 4. Messwert bleibt bei der Befüllung stehen |  | – Störsignale im Nahbereich zu groß bzw. Füllstandecho zu klein<br>– Starke Schaum- oder Trombenbildung<br>– Max.-Abgleich nicht korrekt | – Störsignale im Nahbereich beseitigen<br>– Messsituation prüfen: Antenne muss aus dem Stutzen ragen, Einbauten<br>– Verschmutzungen an der Antenne beseitigen<br>– Bei Störungen durch Einbauten im Nahbereich: Polarisationsrichtung ändern<br>– Störsignalausblendung neu anlegen<br>– Max.-Abgleich anpassen |
| 5. Messwert bleibt bei der Befüllung im Bodenbereich stehen |  | – Tankbodenecho größer als Füllstandecho, z. B. bei Produkten mit $\varepsilon_r < 2{,}5$ ölbasierend, Lösungsmittel | – Parameter Medium, Behälterhöhe und Bodenform prüfen, ggf. anpassen |
| 6. Messwert bleibt bei der Befüllung vorübergehend stehen und springt auf den richtigen Füllstand |  | – Turbulenzen der Füllgutoberfläche, schnelle Befüllung | – Parameter prüfen, ggf. ändern, z. B. in Dosierbehälter, Reaktor |
| 7. Messwert springt bei der Befüllung in Richtung 0 % |  | – Amplitude eines Vielfachechos (Behälterdecke - Produktoberfläche) ist größer als das Füllstandecho | – Parameter Anwendung prüfen, speziell Behälterdecke, Mediumtyp, Klöpperboden, hohe Dielektrizitätszahl, ggf. anpassen |
| | | – Füllstandecho kann an einer Störsignalstelle nicht vom Störsignal unterschieden werden (springt auf Vielfachecho) | – Bei Störungen durch Einbauten im Nahbereich: Polarisationsrichtung ändern<br>– Günstigere Einbauposition wählen |
| 8. Messwert springt bei Befüllung Richtung 100 % |  | – Durch starke Turbulenzen und Schaumbildung beim Befüllen sinkt die Amplitude des Füllstandechos. Messwert springt auf Störsignal | – Störsignalausblendung durchführen |

| Fehlerbeschreibung | Fehlerbild | Ursache | Beseitigung |
|---|---|---|---|
| 9. Messwert springt bei Befüllung sporadisch auf 100 % |  | – Variierendes Kondensat oder Verschmutzungen an der Antenne | – Störsignalausblendung durchführen oder Störsignalausblendung mit Kondensat/ Verschmutzung im Nahbereich durch Editieren erhöhen |
| 10. Messwert springt auf ≥ 100 % bzw. 0 m Distanz |  | – Füllstandecho wird im Nahbereich wegen Schaumbildung oder Störsignalen im Nahbereich nicht mehr detektiert. Sensor geht in die Überfüllsicherheit. Es wird der max. Füllstand (0 m Distanz) sowie die Statusmeldung "Überfüllsicherheit" ausgegeben. | – Messstelle prüfen: Antenne muss aus dem Stutzen ragen<br>– Verschmutzungen an der Antenne beseitigen<br>– Sensor mit besser geeigneter Antenne verwenden |

### Messfehler bei Entleerung

| Fehlerbeschreibung | Fehlerbild | Ursache | Beseitigung |
|---|---|---|---|
| 11. Messwert bleibt beim Entleeren im Nahbereich stehen |  | – Störsignal größer als Füllstandecho<br>– Füllstandecho zu klein | – Störsignal im Nahbereich beseitigen. Dabei prüfen: Antenne muss aus dem Stutzen ragen<br>– Verschmutzungen an der Antenne beseitigen<br>– Bei Störungen durch Einbauten im Nahbereich: Polarisationsrichtung ändern<br>– Nach Beseitigung der Störsignale muss Störsignalausblendung gelöscht werden. Neue Störsignalausblendung durchführen |
| 12. Messwert springt beim Entleeren Richtung 0 % | | – Tankbodenecho größer als Füllstandecho, z. B. bei Produkten mit $\varepsilon_r < 2{,}5$ ölbasierend, Lösungsmittel | – Parameter Mediumtyp, Behälterhöhe und Bodenform prüfen, ggf. anpassen |
| 13. Messwert springt beim Entleeren sporadisch Richtung 100 % |  | – Variierendes Kondensat oder Verschmutzungen an der Antenne | – Störsignalausblendung durchführen oder Störsignalausblendung im Nahbereich durch Editieren erhöhen<br>– Bei Schüttgütern Radarsensor mit Luftspülanschluss verwenden |

**Verhalten nach Störungsbeseitigung**

Je nach Störungsursache und getroffenen Maßnahmen sind ggf. die im Kapitel "*In Betrieb nehmen*" beschriebenen Handlungsschritte erneut zu durchlaufen bzw. auf Plausibilität und Vollständigkeit zu überprüfen.

**24 Stunden Service-Hotline**

Sollten diese Maßnahmen dennoch zu keinem Ergebnis führen, rufen Sie in dringenden Fällen die VEGA Service-Hotline an unter Tel. **+49 1805 858550**.

41716-DE-150617

Die Hotline steht Ihnen auch außerhalb der üblichen Geschäftszeiten an 7 Tagen in der Woche rund um die Uhr zur Verfügung.

Da wir diesen Service weltweit anbieten, erfolgt die Unterstützung in englischer Sprache. Der Service ist kostenfrei, es fallen lediglich die üblichen Telefongebühren an.

## 9.5 Elektronikeinsatz tauschen

Bei einem Defekt kann der Elektronikeinsatz durch den Anwender getauscht werden.

Bei Ex-Anwendungen darf nur ein Gerät und ein Elektronikeinsatz mit entsprechender Ex-Zulassung eingesetzt werden.

Falls vor Ort kein Elektronikeinsatz verfügbar ist, kann dieser über die für Sie zuständige Vertretung bestellt werden. Die Elektronikeinsätze sind auf den jeweiligen Sensor abgestimmt und unterscheiden sich zudem im Signalausgang bzw. in der Spannungsversorgung.

Der neue Elektronikeinsatz muss mit den Werkseinstellungen des Sensors geladen werden. Hierzu gibt es folgende Möglichkeiten:

- Im Werk
- Vor Ort durch den Anwender

In beiden Fällen ist die Angabe der Seriennummer des Sensors erforderlich. Die Seriennummer finden Sie auf dem Typschild des Gerätes, im Inneren des Gehäuses sowie auf dem Lieferschein zum Gerät.

Beim Laden vor Ort müssen zuvor die Auftragsdaten vom Internet heruntergeladen werden (siehe Betriebsanleitung "*Elektronikeinsatz*").

**Vorsicht:**
Alle anwendungsspezifischen Einstellungen müssen neu eingegeben werden. Deshalb müssen Sie nach dem Elektroniktausch eine Neu-Inbetriebnahme durchführen.

Wenn Sie bei der Erst-Inbetriebnahme des Sensors die Daten der Parametrierung gespeichert haben, können Sie diese wieder auf den Ersatz-Elektronikeinsatz übertragen. Eine Neu-Inbetriebnahme ist dann nicht mehr erforderlich.

## 9.6 Softwareupdate

Zum Update der Gerätesoftware sind folgende Komponenten erforderlich:

- Gerät
- Spannungsversorgung
- Schnittstellenadapter VEGACONNECT
- PC mit PACTware
- Aktuelle Gerätesoftware als Datei

Die aktuelle Gerätesoftware sowie detallierte Informationen zur Vorgehensweise finden Sie auf www.vega.com/downloads und "*Software*".

**Vorsicht:**
Geräte mit Zulassungen können an bestimmte Softwarestände gebunden sein. Stellen Sie deshalb sicher, dass bei einem Softwareupdate die Zulassung wirksam bleibt.

Detallierte Informationen finden Sie auf www.vega.com/downloads und "*Zulassungen*".

## 9.7 Vorgehen im Reparaturfall

Ein Reparaturformular sowie detallierte Informationen zur Vorgehensweise finden Sie auf www.vega.com/downloads und "*Formulare und Zertifikate*".

Sie helfen uns damit, die Reparatur schnell und ohne Rückfragen durchzuführen.

Sollte eine Reparatur erforderlich sein, gehen Sie folgendermaßen vor:

- Für jedes Gerät ein Formular ausdrucken und ausfüllen
- Das Gerät reinigen und bruchsicher verpacken
- Das ausgefüllte Formular und eventuell ein Sicherheitsdatenblatt außen auf der Verpackung anbringen
- Bitte erfragen Sie die Adresse für die Rücksendung bei der für Sie zuständigen Vertretung. Sie finden diese auf unserer Homepage www.vega.com.

# 10 Ausbauen

## 10.1 Ausbauschritte

**Warnung:**
Achten Sie vor dem Ausbauen auf gefährliche Prozessbedingungen wie z. B. Druck im Behälter oder Rohrleitung, hohe Temperaturen, aggressive oder toxische Füllgüter etc.

Beachten Sie die Kapitel "*Montieren*" und "*An die Spannungsversorgung anschließen*" und führen Sie die dort angegebenen Schritte sinngemäß umgekehrt durch.

## 10.2 Entsorgen

Das Gerät besteht aus Werkstoffen, die von darauf spezialisierten Recyclingbetrieben wieder verwertet werden können. Wir haben hierzu die Elektronik leicht trennbar gestaltet und verwenden recyclebare Werkstoffe.

Eine fachgerechte Entsorgung vermeidet negative Auswirkungen auf Mensch und Umwelt und ermöglicht eine Wiederverwendung von wertvollen Rohstoffen.

Werkstoffe: siehe Kapitel "*Technische Daten*"

Sollten Sie keine Möglichkeit haben, das Altgerät fachgerecht zu entsorgen, so sprechen Sie mit uns über Rücknahme und Entsorgung.

**WEEE-Richtlinie 2002/96/EG**
Das vorliegende Gerät unterliegt nicht der WEEE-Richtlinie 2002/96/EG und den entsprechenden nationalen Gesetzen. Führen Sie das Gerät direkt einem spezialisierten Recyclingbetrieb zu und nutzen Sie dafür nicht die kommunalen Sammelstellen. Diese dürfen nur für privat genutzte Produkte gemäß WEEE-Richtlinie genutzt werden.

# 11 Anhang

## 11.1 Technische Daten

**Allgemeine Daten**

| | |
|---|---|
| 316L entspricht 1.4404 oder 1.4435 | |
| Werkstoffe, medienberührt bei gekapseltem Antennensystem | |
| – Prozessanschluss | PVDF, 316L |
| – Prozessdichtung | FKM (IDG FKM 13-75) |
| – Antenne | PVDF |
| Werkstoffe, medienberührt bei Kunststoffhornantenne | |
| – Adapterflansch | PP-GF30 schwarz |
| – Dichtung Adapterflansch | FKM (COG VI500), EPDM (COG AP310) |
| – Antenne | PBT-GF 30 |
| – Fokussierlinse | PP |
| Werkstoffe, nicht medienberührt | |
| – Überwurfflansch | PP-GF30 schwarz |
| – Montagebügel | 316L |
| – Befestigungsschrauben Montagebügel | 316L |
| – Befestigungsschrauben Adapterflansch | 304 |
| – Kunststoffgehäuse | Kunststoff PBT (Polyester) |
| – Aluminium-Druckgussgehäuse | Aluminium-Druckguss AlSi10Mg, pulverbeschichtet - Basis: Polyester |
| – Edelstahlgehäuse | 316L |
| – Dichtung zwischen Gehäuse und Gehäusedeckel | NBR (Edelstahlgehäuse, Feinguss), Silikon (Aluminium-/Kunststoffgehäuse; Edelstahlgehäuse, elektropoliert) |
| – Sichtfenster im Gehäusedeckel (optional) | Polycarbonat |
| – Erdungsklemme | 316L |
| Prozessanschlüsse | |
| – Rohrgewinde, zylindrisch (ISO 228 T1) | G1½ |
| – Amerikan. Rohrgewinde, konisch | 1½ NPT |
| – Flansche | DIN ab DN 80, ASME ab 3", JIS ab DN 100 10K |
| – Hygienische Anschlüsse | Clamp, Rohrverschraubung nach DIN 11851, Tuchenhagen Varivent |
| Gewicht, je nach Prozessanschluss und Gehäusewerkstoff | 0,7 … 3,4 kg (1.543 … 7.496 lbs) |
| Max. Anzugsmoment Montageschrauben Befestigungsbügel am Sensorgehäuse | 4 Nm |
| Max. Anzugsmoment Flanschschrauben | |
| – Überwurfflansch DN 80 | 5 Nm (3.689 lbf ft) |

| | |
|---|---|
| – Adapterflansch DN 100 | 7 Nm (5.163 lbf ft) |

Max. Anzugsmoment für NPT-Kabelverschraubungen und Conduit-Rohre

| | |
|---|---|
| – Kunststoffgehäuse | 10 Nm (7.376 lbf ft) |
| – Aluminium-/Edelstahlgehäuse | 50 Nm (36.88 lbf ft) |

## Eingangsgröße

Messgröße

Die Messgröße ist der Abstand zwischen dem Prozessanschluss des Sensors und der Füllgutoberfläche. Die Bezugsebene ist die Dichtfläche am Sechskant bzw. die Unterseite des Flansches.

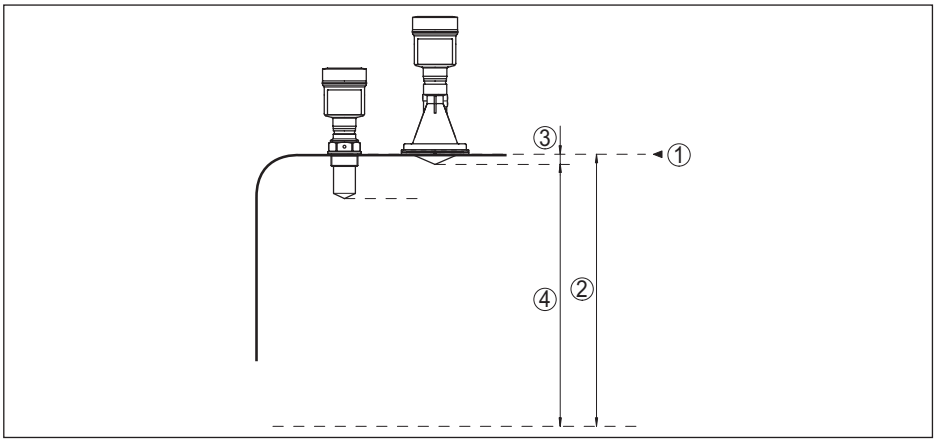



*Abb. 54: Daten zur Eingangsgröße*

*1 Bezugsebene*
*2 Messgröße, max. Messbereich*
*3 Antennenlänge*
*4 Nutzbarer Messbereich*

| | |
|---|---|
| Max. Messbereich | 35 m (114.8 ft) |
| Empfohlener Messbereich | bis 20 m (65.62 ft) |

## Ausgangsgröße

| | |
|---|---|
| Ausgang | |
| – Signal | digitales Ausgangssignal, Foundation Fieldbusprotokoll |
| – Physikalische Schicht | nach IEC 61158-2 |
| Dämpfung (63 % der Eingangsgröße) | 0 … 999 s, einstellbar |
| Channel Numbers | |
| – Channel 1 | Prozesswert |
| – Channel 8 | Elektroniktemperatur |
| – Channel 9 | Zählrate |
| Übertragungsrate | 31,25 Kbit/s |

| | |
|---|---|
| Stromwert | |
| – Nicht-Ex- und Ex-ia-Geräte | 10 mA, ±0,5 mA |
| – Ex-d-Geräte | 16 mA, ±0,5 mA |
| Messauflösung digital | > 1 mm (0.039 in) |

**Messgenauigkeit (nach DIN EN 60770-1)**

| | |
|---|---|
| Prozess-Referenzbedingungen nach DIN EN 61298-1 | |
| – Temperatur | +18 … +30 °C (+64 … +86 °F) |
| – Relative Luftfeuchte | 45 … 75 % |
| – Luftdruck | 860 … 1060 mbar/86 … 106 kPa (12.5 … 15.4 psig) |
| Einbau-Referenzbedingungen | |
| – Mindestabstand zu Einbauten | > 200 mm (7.874 in) |
| – Reflektor | Ebener Plattenreflektor |
| – Störreflexionen | größtes Störsignal 20 dB kleiner als Nutzsignal |
| Messabweichung bei Flüssigkeiten | Siehe folgende Diagramme |

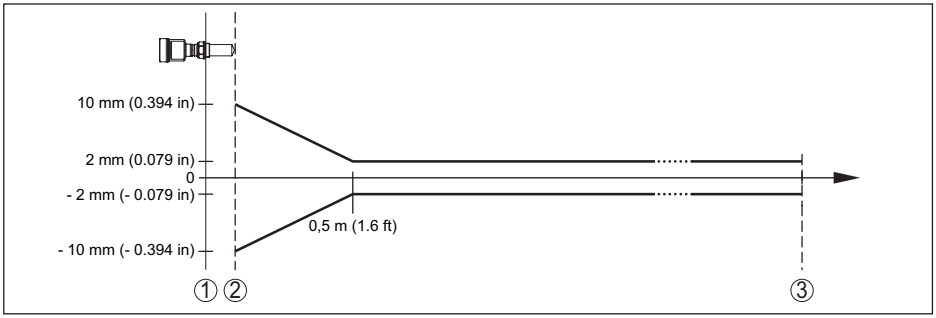



*Abb. 55: Messabweichung unter Referenzbedingungen - gekapseltes Antennensystem*

*1 Bezugsebene*
*2 Antennenrand*
*3 Empfohlener Messbereich*

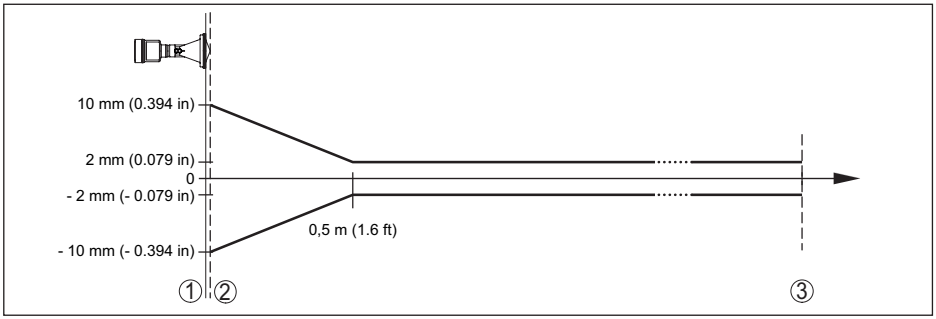



*Abb. 56: Messabweichung unter Referenzbedingungen - Kunststoffhornantenne*

*1 Bezugsebene*
*2 Antennenrand*
*3 Empfohlener Messbereich*

| | |
|---|---|
| Reproduzierbarkeit | ≤ ±1 mm |
| Messabweichung bei Schüttgütern | Die Werte sind stark anwendungsabhängig. Verbindliche Angaben sind daher nicht möglich. |

**Einflussgrößen auf die Messgenauigkeit**

| | |
|---|---|
| Temperaturdrift - Digitalausgang | ±3 mm/10 K, max. 10 mm |
| Zusätzliche Messabweichung durch elektromagnetische Einstreuungen im Rahmen der EN 61326 | < ±50 mm |

**Messcharakteristiken und Leistungsdaten**

| | |
|---|---|
| Messfrequenz | K-Band (26 GHz-Technologie) |
| Messzykluszeit | 450 ms |
| Sprungantwortzeit[1)] | ≤ 3 s |
| Abstrahlwinkel[2)] | 10° |
| Abgestrahlte HF-Leistung[3)] | |
| – Mittlere spektrale Sendeleistungsdichte | -34 dBm/MHz EIRP |
| – Maximale spektrale Sendeleistungsdichte | +6 dBm/50 MHz EIRP |
| – Max. Leistungsdichte in 1 m Abstand | < 1 µW/cm² |

**Umgebungsbedingungen**

| | |
|---|---|
| Umgebungs-, Lager- und Transporttemperatur | -40 … +80 °C (-40 … +176 °F) |

**Prozessbedingungen**

Für die Prozessbedingungen sind zusätzlich die Angaben auf dem Typschild zu beachten. Es gilt der jeweils niedrigere Wert.

| | |
|---|---|
| Behälterdruck | |
| – Gekapseltes Antennensystem | -1 … 3 bar (-100 … 300 kPa/-14.5 … 43.5 psi) |
| – Kunststoffhornantenne | -1 … 2 bar (-100 … 200 kPa/-14.5 … 29.0 psig) |
| – Ausführung mit Adapterflansch ab DN 100 PP bzw. PP-GF 30 | -1 … 1 bar (-100 … 100 kPa/-14.5 … 14,5 psig) |
| Prozesstemperatur (gemessen am Prozessanschluss) | -40 … +80 °C (-40 … +176 °F) |
| Vibrationsfestigkeit | |
| – Mit Adapterflansch | 2 g bei 5 … 200 Hz nach EN 60068-2-6 (Vibration bei Resonanz) |

1) Zeitspanne nach sprunghafter Änderung der Messdistanz um max. 0,5 m bei Flüssigkeitsanwendungen, max. 2 m bei Schüttgutanwendungen, bis das Ausgangssignal zum ersten Mal 90 % seines Beharrungswertes angenommen hat (IEC 61298-2).

2) Außerhalb des angegebenen Abstrahlwinkels hat die Energie des Radarsignals einen um 50 % (-3 dB) abgesenkten Pegel

3) EIRP: Equivalent Isotropic Radiated Power

| | |
|---|---|
| – Mit Montagebügel | 1 g bei 5 … 200 Hz nach EN 60068-2-6 (Vibration bei Resonanz) |
| Schockfestigkeit | 100 g, 6 ms nach EN 60068-2-27(mechanischer Schock) |

**Elektromechanische Daten - Ausführung IP 66/IP 67 und IP 66/IP 68; 0,2 bar**

| | |
|---|---|
| Kabelverschraubung | M20 x 1,5 oder ½ NPT |
| Aderquerschnitt (Federkraftklemmen) | |
| – Massiver Draht, Litze | 0,2 … 2,5 mm² (AWG 24 … 14) |
| – Litze mit Aderendhülse | 0,2 … 1,5 mm² (AWG 24 … 16) |

**Elektromechanische Daten - Ausführung IP 66/IP 68 (1 bar)**

| | |
|---|---|
| Optionen der Kabeleinführung | |
| – Kabelverschraubung mit integriertem Anschlusskabel | M20 x 1,5 (Kabel: ø 5 … 9 mm) |
| – Kabeleinführung | ½ NPT |
| – Blindstopfen | M20 x 1,5; ½ NPT |
| Anschlusskabel | |
| – Aderquerschnitt | 0,5 mm² (AWG 20) |
| – Aderwiderstand | < 0,036 Ω/m |
| – Zugfestigkeit | < 1200 N (270 lbf) |
| – Standardlänge | 5 m (16.4 ft) |
| – Max. Länge | 180 m (590.6 ft) |
| – Min. Biegeradius | 25 mm (0.984 in) bei 25 °C (77 °F) |
| – Durchmesser ca. | 8 mm (0.315 in) |
| – Farbe - Nicht-Ex-Ausführung | Schwarz |
| – Farbe - Ex-Ausführung | Blau |

**Anzeige- und Bedienmodul**

| | |
|---|---|
| Anzeigeelement | Display mit Hintergrundbeleuchtung |
| Messwertanzeige | |
| – Anzahl der Ziffern | 5 |
| – Zifferngröße | B x H = 7 x 13 mm |
| Bedienelemente | 4 Tasten |
| Schutzart | |
| – lose | IP 20 |
| – Eingebaut im Gehäuse ohne Deckel | IP 40 |
| Werkstoffe | |
| – Gehäuse | ABS |
| – Sichtfenster | Polyesterfolie |

**Schnittstelle zur externen Anzeige- und Bedieneinheit**

| | |
|---|---|
| Datenübertragung | Digital (I²C-Bus) |

Verbindungsleitung Vieradrig

| Sensorausführung | Aufbau Verbindungsleitung | | | |
|---|---|---|---|---|
| | Leitungslänge | Standardleitung | Spezialkabel | Abgeschirmt |
| 4 … 20 mA,<br>4 … 20 mA/HART | 50 m | ● | – | – |
| Profibus PA, Foundation Fieldbus | 25 m | – | ● | ● |

## Integrierte Uhr

| | |
|---|---|
| Datumsformat | Tag.Monat.Jahr |
| Zeitformat | 12 h/24 h |
| Zeitzone ab Werk | CET |
| Gangabweichung max. | 10,5 min/Jahr |

## Messung Elektroniktemperatur

| | |
|---|---|
| Auflösung | 0,1 °C (1.8 °F) |
| Genauigkeit | ±1 °C (1.8 °F) |
| Zulässiger Temperaturbereich | -40 … +85 °C (-40 … +185 °F) |

## Spannungsversorgung

Betriebsspannung

- Nicht-Ex-Gerät 9 … 32 V DC
- Ex-ia-Gerät - Speisung FISCO-Modell 9 … 17,5 V DC
- Ex-ia-Gerät - Speisung ENTITY-Modell 9 … 24 V DC

Betriebsspannung $U_B$ - beleuchtetes Anzeige- und Bedienmodul

- Nicht-Ex-Gerät 13,5 … 32 V DC
- Ex-ia-Gerät - Speisung FISCO-Modell 13,5 … 17,5 V DC
- Ex-ia-Gerät - Speisung ENTITY-Modell 13,5 … 24 V DC

Versorgung durch/max. Anzahl Sensoren

- Feldbus max. 32 (max. 10 bei Ex)

## Elektrische Schutzmaßnahmen

Schutzart

| Gehäusewerkstoff | Ausführung | IP-Schutzart | NEMA-Schutzart |
|---|---|---|---|
| Kunststoff | Einkammer | IP 66/IP 67 | NEMA 4X |
| | Zweikammer | IP 66/IP 67 | NEMA 4X |

| Gehäusewerkstoff | Ausführung | IP-Schutzart | NEMA-Schutzart |
|---|---|---|---|
| Aluminium | Einkammer | IP 66/IP 68 (0,2 bar)<br>IP 68 (1 bar) | NEMA 6P<br>NEMA 6P |
| | Zweikammer | IP 66/IP 67<br>IP 66/IP 68 (0,2 bar)<br>IP 68 (1 bar) | NEMA 4X<br>NEMA 6P<br>NEMA 6P |
| Edelstahl, elektropoliert | Einkammer | IP 66/IP 68 (0,2 bar) | NEMA 6P |
| Edelstahl, Feinguss | Einkammer | IP 66/IP 68 (0,2 bar)<br>IP 68 (1 bar) | NEMA 6P<br>NEMA 6P |
| | Zweikammer | IP 66/IP 67<br>IP 66/IP 68 (0,2 bar)<br>IP 68 (1 bar) | NEMA 4X<br>NEMA 6P<br>NEMA 6P |

Schutzklasse (IEC 61010-1) III

**Zulassungen**

Geräte mit Zulassungen können je nach Ausführung abweichende technische Daten haben.

Bei diesen Geräten sind deshalb die zugehörigen Zulassungsdokumente zu beachten. Diese sind im Gerätelieferumfang enthalten oder können auf www.vega.com, "*VEGA Tools*" und "*Gerätesuche*" sowie auf www.vega.com/downloads und "*Zulassungen*" heruntergeladen werden.

## 11.2 Zusatzinformationen Foundation Fieldbus

Die folgende Tabelle liefert eine Übersicht über die Versionsstände des Gerätes und der zugehörigen Gerätebeschreibungen, die elektrischen Kenngrößen des Bus-Systems sowie die verwendeten Funktionsblöcke.

| | | |
|---|---|---|
| Revisions Data | DD-Revision | Rev_01 |
| | CFF-File | 010101.cff |
| | Device Revision | 0101.ffo<br>0101.sym |
| | Cff-Revision | xx xx 01 |
| | Device-Softwarerevision | > 4.4.0 |
| | ITK (Interoperability Test Kit) Number | 5.0.2 |

| | | |
|---|---|---|
| Electricial Characteristics | Physicial Layer Type | Low-power signaling, bus-powered, FISCO I.S. |
| | Input Impedance | > 3000 Ohms between 7.8 KHz - 39 KHz |
| | Unbalanced Capacitance | < 250 pF to ground from either input terminal |
| | Output Amplitude | 0.8 V P-P |
| | Electrical Connection | 2 Wire |
| | Polarity Insensitive | Yes |
| | Max. Current Load | 10 mA |
| | Device minimum operating voltage | 9 V |
| Transmitter Function Blocks | Resource Block (RB) | 1 |
| | Transducer Block (TB) | 1 |
| | Standard Block (AI) | 3 |
| | Execution Time | 30 mS |
| Advanced Function Blocks | Discret Input (DI) | Yes |
| | PID Control | Yes |
| | Output Splitter (OS) | Yes |
| | Signal Characterizer (SC) | Yes |
| | Integrator | Yes |
| | Input Selector (IS) | Yes |
| | Arithmetic (AR) | Yes |
| Diagnostics | Standard | Yes |
| | Advanced | Yes |
| | Performance | No |
| | Function Blocks Instantiable | No |
| General Information | LAS (Link Active Scheduler) | Yes |
| | Master Capable | Yes |
| | Number of VCRs (Virtual Communication Relationships) | 24 |

## Funktionsblöcke

### Transducer Block (TB)

Der Transducer Block "*Analog Input (AI)*" nimmt den originären Messwert (Secondary Value 2), macht den Min.-/Max.-Abgleich (Secondary Value 1), macht eine Linearisierung (Primary Value) und stellt die Werte an seinem Ausgang für weitere Funktionsblöcke zur Verfügung.

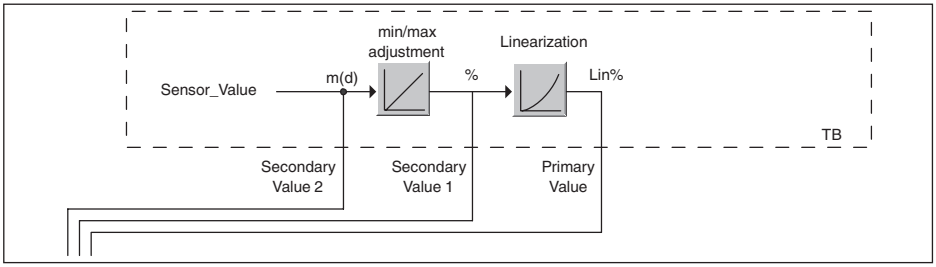



*Abb. 57: Schematische Darstellung Transducer Block (TB)*

### Funktionsblock Analog Input (AI)

Der Funktionsblock "*Analog Input (AI)*" nimmt den originären Messwert ausgewählt durch eine Channel Number und stellt ihn an seinem Ausgang für weitere Funktionsblöcke zur Verfügung.

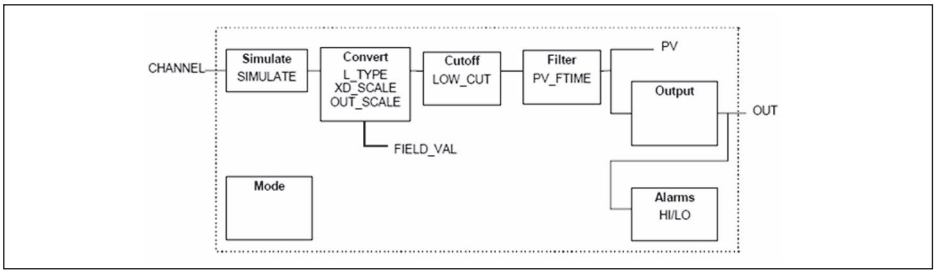



*Abb. 58: Schematische Darstellung Funktionsblock Analog Input (AI)*

### Funktionsblock Discret Input (DI)

Der Funktionsblock "*Discret Input (DI)*" nimmt den originären Messwert ausgewählt durch eine Channel Number und stellt ihn an seinem Ausgang für weitere Funktionsblöcke zur Verfügung.

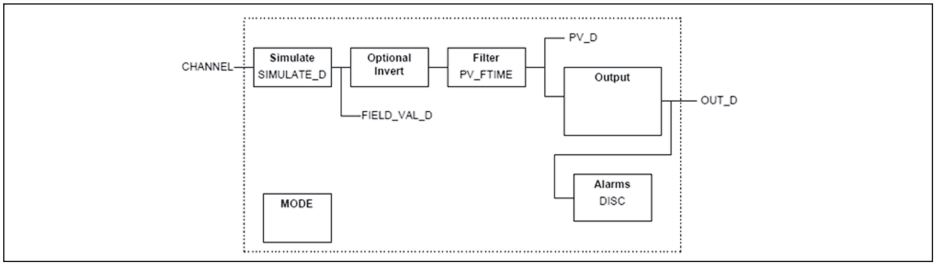



*Abb. 59: Schematische Darstellung Funktionsblock Discret Input (DI)*

### Funktionsblock PID Control

Der Funktionsblock "*PID Control* " ist ein Schlüsselbaustein für vielfältige Aufgaben in der Prozesssautomatisierung und wird universell eingesetzt. PID-Blöcke können kaskadiert werden, falls unterschiedliche Zeitkonstanten bei der Primary und Secondary Prozessmessung dies erforderlich oder wünschenswert erscheinen lassen.

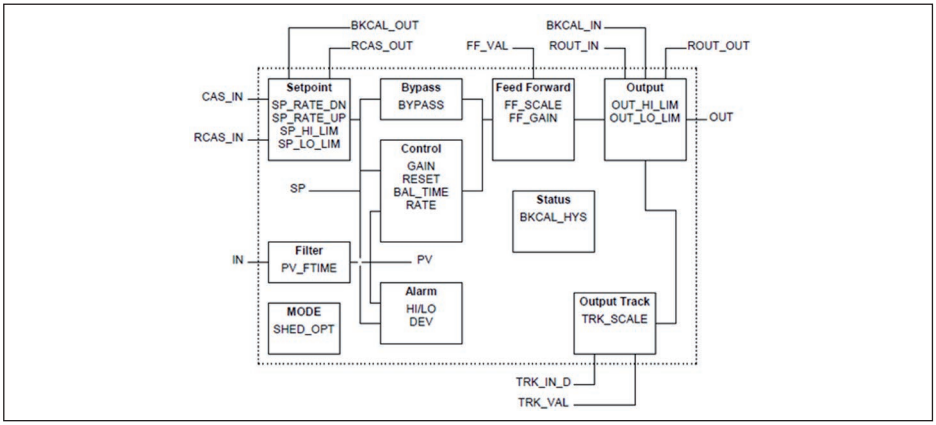



*Abb. 60: Schematische Darstellung Funktionsblock PID Control*

### Funktionsblock Output Splitter

Der Funktionsblock "*Output Splitter*" generiert zwei Steuerungsausgänge aus einem Eingang. Jeder Ausgang ist eine lineare Abbildung eines Teils des Einganges. Eine Rückrechnungsfunktion wird realisiert, in dem die lineare Abbildungsfunktion in Umkehrung genutzt wird. Eine Kaskadierung mehrerer Output Splitter wird durch eine integrierte Entscheidungstabelle für die Kombinierbarkeit von Ein- und Ausgängen unterstützt.

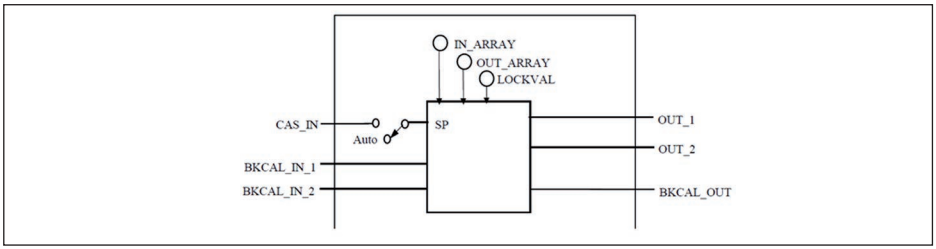



*Abb. 61: Schematische Darstellung Funktionsblock Output Splitter*

### Funktionsblock Signal Characterizer

Der Funktionsblock "*Signal Characterizer*" hat zwei Kanäle, deren Ausgänge nicht linear mit dem jeweiligen Eingang zusammenhängen. Der nicht lineare Zusammenhang ist definiert über eine Nachschlagetabelle mit frei wählbaren x/y-Paaren. Das jeweilige Eingangssignal wird auf den zugehörigen Ausgang abgebildet, damit kann dieser Funktionsblock in einem Regelkreis oder Signalpfad genutzt werden. Optional können die Funktionsachsen im Kanal 2 getauscht werden, so dass der Block auch in einem Rückwärtsregelkreis genutzt werden kann.

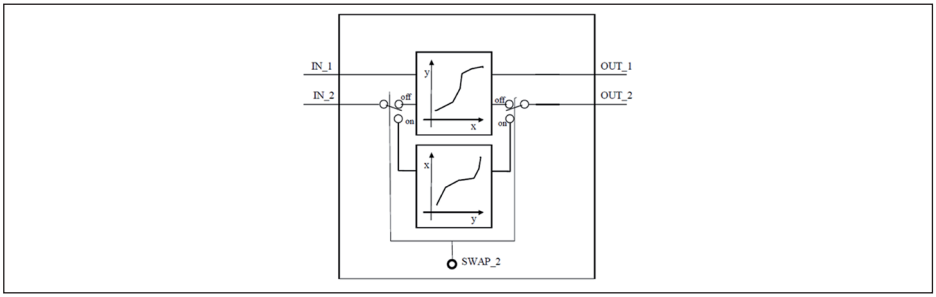



*Abb. 62: Schematische Darstellung Funktionsblock Signal Characterizer*

### Funktionsblock Integrator

Der Funktionsblock "*Integrator*" integriert ein kontinuierliches Eingangssignal über die Zeit oder summiert die Ereignisse eines Impulseingangsblockes. Er wird verwendet als Vollsummenzähler bis zu einem Reset oder als Teilsummenzähler bis zu einem Referenzpunkt, an dem der integrierte und der kumulierte Wert mit Vorgabewerten verglichen werden. Bei Erreichen dieser Vorgabewerte werden digitale Ausgangssignale abgesetzt. Die Integrationsfunktion erfolgt aufwärts bei Null startend oder abwärts von einem voreingestellten Wert aus. Zusätzlich sind zwei Durchflusseingänge verfügbar, so dass Nettodurchflussmengen berechnet und integriert werden können. Dies kann zur Berechnung von Volumen- oder Massenänderungen in Behältern oder zur Optimierung von Durchflussregelungen genutzt werden.

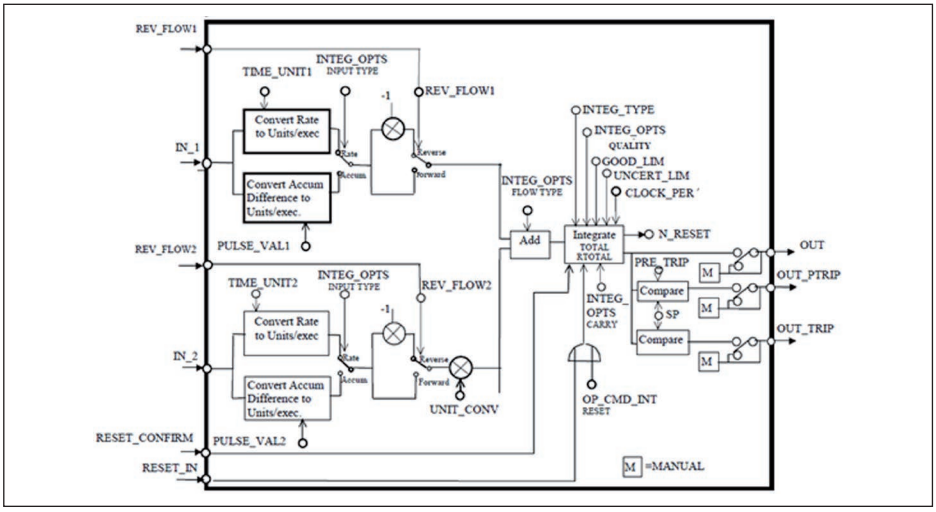



*Abb. 63: Schematische Darstellung Funktionsblock Integrator*

### Funktionsblock Input Selector

Der Funktionsblock "*Input Selector*" bietet Selektiermöglichkeiten für bis zu vier Eingänge und bildet ein Ausgangssignal entsprechend dem Selektierkriterium. Typische Eingangssignale sind AI Blocks. Selektiermöglichkeiten sind Maximum, Minimum, Mittelwert, Durchschnittswert und erstes brauchbares Signal. Durch Parameterkombination kann der Block als Drehschalter oder als Vorwahlschalter für den ersten brauchbaren Wert genutzt werden. Schaltinformationen können von anderen Eingangsblöcken oder vom Anwender aufgenommen werden. Zusätzlich wird die Mittelwertauswahl

unterstützt.

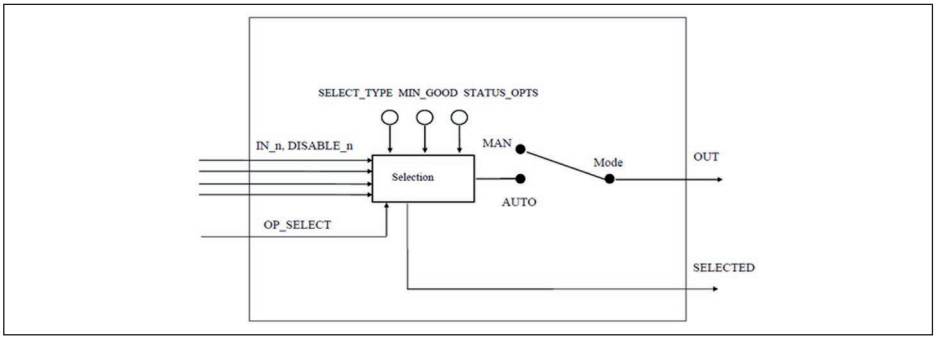



*Abb. 64: Schematische Darstellung Funktionsblock Input Selector*

### Funktionsblock Arithmetic

Der Funktionsblock "*Arithmetic*" gestattet die einfache Einbindung von üblichen messtechnischen Berechnungsfunktionen. Der Anwender kann ohne Kenntnis des Formelzusammenhangs den gewünschten Messalgorithmus nach Namen auswählen.

Folgende Algorithmen stehen zur Verfügung:

- Flow compensation, linear
- Flow compensation, square root
- Flow compensation, approximate
- BTU flow
- Traditional Multiply Divide
- Average
- Traditional Summer
- Fourth order polynomial
- Simple HTG compensated level
- Fourth order Polynomial Based on PV

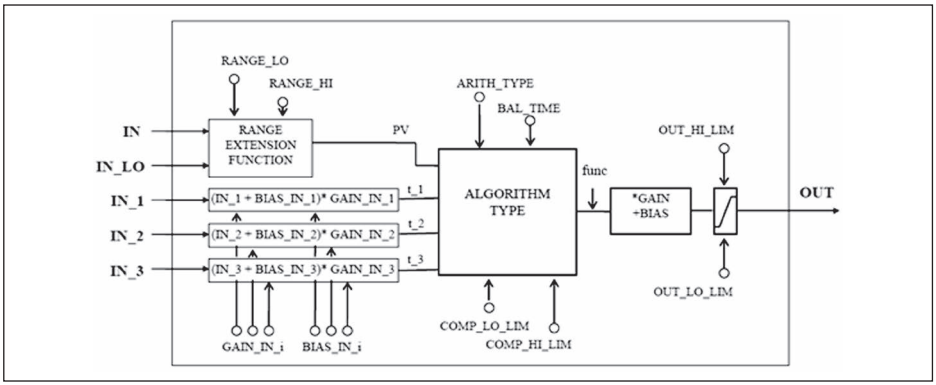



*Abb. 65: Schematische Darstellung Funktionsblock Arithmetic*

## Parameterliste

Die folgende Tabelle liefert eine Übersicht über die verwendeten Parameter.

| FF desciptor | Description | Unit |
|---|---|---|
| PRIMARY_VALUE | PRIMARY_VALUE (Linearized value). This is the process value after min/max adjustment and Linearization with the status of the transducer block. The unit is defined in "*PRIMARY_VALUE_UNIT*" | |
| PRIMARY_VALUE_UNIT | Selected unit code for "*PRIMARY_VALUE*" | |
| SECONDARY_VALUE_1 | This is the measured value after min/max adjustment with the status of the transducer block. The unit is defined in "*SECONDARY_VALUE_1_UNIT*" | |
| SECONDARY_VALUE_1_ UNIT | Selected unit code for "*SECONDARY_VALUE_1*" | |
| SECONDARY_VALUE_2 | This is the distance value ("*sensor_value*") with the status of the transducer block. The unit is defined in "*SECONDARY_VALUE_2_UNIT*" | |
| FILL_HEIGHT_VALUE | Filling height. The unit is defined in "*FILL_HEIGHT_VALUE_ UNIT*" | |
| FILL_HEIGHT_VALUE_UNIT | Filling height unit | |
| CONST_VALUE | Constant value | |
| SECONDARY_VALUE_1_ TYPE | Secondary value 1 type | |
| SECONDARY_VALUE_2_ TYPE | Secondary value 2 type | |
| FILL_HEIGHT_VALUE_Type | Filling height value type | |
| DIAGNOSIS | AITB Diagnosis | |
| DIAG_MASK_1 | | |
| DIAG_OUT_1 | | |
| DIAG_MASK_2 | | |
| DIAG_OUT_2 | | |
| DEVICE_IDENTIFICATION | Manufacturer ID, device type, bus type ID, measurement principle, serial number, DTM ID, device revision | |
| DEVICE_NAME | Device name | |
| IS-SPARE_ELECTRONICS | Device name | |
| DEVICE_VERSION_INFO | Hard- and software version for system, function and error | |
| CALIBRATION_DATE | Day, month and year | |
| FIRMWARE_VERSION_ASCII | Software version | |
| HW_VERSION_ASCII | Hardware version | |
| ADJUSTMENT_DATA | Min./max.-adjustment physical, percent and offset | |
| FIRMWARE_VERSION_MAIN | Firmware versions major, minor, revision and build | |
| PHYSICAL_VALUES | Distance, distance unit, distance status, level and status | |
| DEVICE_UNITS | Distance and temperature units of the instrument | |
| APPLICATION_CONFIG | Medium type, media, application type, vessel bottom, vessel height | |
| LINEARIZATION_TYPE_SEL | Type of linearization | |

| FF desciptor | Description | Unit |
|---|---|---|
| SIMULATION_PHYSCAL | | |
| INTEGRATION_DATA | Physical offset and integration time | |
| DEVICE_CONFIG_PULS_ RADAR | Electronics variant, probe type, max. measuring range, antenna extension length, adjustment propagation antenna extension lprapproval configuration | |
| ADJUSTMENT_LIMITS_MIN | Min. range min.-/max.- values physical, percent, offset | |
| ADJUSTMENT_LIMITS_MAX | Max. range min.-/max.- values physical, percent, offset | % |
| FALSE_SIGNAL_COMMAND | | % |
| FALSE_SIGNAL_CMD_ CREATE_EXTEND | | |
| FALSE_SIGNAL_CMD_DE-LET_REGION | | |
| FALSE_SIGNAL_CMD_STATE | Busy, last command, errorcode | |
| FALSE_SIGNAL_CMD_CON-FIGURATION1 | Amplitude safety of the 0 % curve, safety of the false signal suppression, position of the 0 % and 100 % curve in near and far range | |
| FALSE_SIGNAL_CMD_CON-FIGURATION2 | Gradient of the manual sectors, safety at the end of false echo memory and depending on the import range gating out the false signals | |
| ECP_CURVE_AVARAGING_ CONFIG | Averaging factor on increasing and decreasing amplitude | |
| LEVEL_ECHO_MEASURE-MENT | Function measured value filter | |
| ECHO_CURVE_STATUS | | |
| PACKET_COUNT | | |
| GU_ID_END | | |
| ECHO_CURVE_READ | Echo curve data | |
| ECHO_EVALUATOR | Echo parameters, first large echo, amplitude threshold first large echo | |
| ECHO_DECIDER | Echo selection criteria, fault signal on loss of echo, delay on fault signal on loss of echo | |
| DISPLAY_SETTINGS | Indication value, menu language, lightning | |
| SIL_MODE | | |
| EDENVELOPE_CURVE_FIL-TER | Parameters of envelope curve filter, activation of smooth raw value curve | |
| EDDETECTION_CURVE_FIL-TER | Parameters of the detection filter, offset threshold value curve | |
| EDECHO_COMBINATION | Parameters for echo combination, function combine echoes, amplitude difference of combined echoes, position difference of combined echoes | |
| LIN_TABLE_A … LIN_ TABLE_Q | 32 couples of percentage and lin. percentage values | |
| ELECTRONICS_INFORMA-TION | Electronics version | |

| FF desciptor | Description | Unit |
|---|---|---|
| APPLICATION_CONFIG_ SERVICE | Limitation measuring range begin, safety of measuring range end | |
| LEVEL_ECHO_INFO | Level echo ID, amplitude, measurement safety | |
| DEVICE_STATUS | Device status | |
| FALSE_SIGNAL_LIMITS | False signal distance min./max. | |
| USER_PEAK_ELEC_TEMP | Min.-/max.- values of electronics temperature, date | |
| USER_MIN_MAX_PHYSICAL_VALUE | Min.-/max.- distance values, date | |
| RESET_PEAK_PHYSICAL_ VALUE | | |
| RESET_LINEARIZATION_ CURVE | | |
| DEVICE_STATUS_ASCII | Device status | |
| ECHO_CURVE_PLICSCOM_ REQUEST | Parameters as curve selection and resolution | |
| ECHO_CURVE_PLICSCOM_ LIMITS | Parameters as start and end | |
| APPROVAL_WHG | Sensor acc. to WHG | |
| DEVICE_STATE_CONFIG | Function check, maintenance required, out of specification | |
| ELECTRONIC_TEMPERATURE | Electronics temperature | |
| RESET_PEAK_ELECTRONIC_TEMP | | |
| FOCUS_RANGE_CONFIG | Width focusing range, time for opening the focusing range, min. measurement reliability in and outside the focusing range | |
| NOISE_DETECTION_INFO | Increase of the system noise | |
| NOISE_DETECTION_CONFIG | System noise treatment | |
| ECHO_MEM_SAVE_CURVE_TYPE | | |
| ECHO_MEM_STATE | Busy, curve type, error code | |

## 11.3 Radioastronomiestationen

Aus der funktechnischen Zulassung für Europa des VEGAPULS 61 ergeben sich bestimmte Auflagen außerhalb geschlossener Behälter. Sie finden die Auflagen im Kapitel "*Funktechnische Zulassung für Europa*". Einige der Auflagen beziehen sich auf Radiostronomiestationen. Die folgende Tabelle gibt die geographische Lage der Radioastronomiestationen in Europa an:

| Country | Name of the Station | Geographic Latitude | Geographic Longitude |
|---|---|---|---|
| Finland | Metsähovi | 60°13'04" N | 24°23'37" E |
| | Tuorla | 60°24'56" N | 24°26'31" E |
| France | Plateau de Bure | 44°38'01" N | 05°54'26" E |
| | Floirac | 44°50'10" N | 00°31'37" W |

| Country | Name of the Station | Geographic Latitude | Geographic Longitude |
|---|---|---|---|
| Germany | Effelsberg | 50°31'32" N | 06°53'00" E |
| Hungary | Penc | 47°47'22" N | 19°16'53" E |
| Italy | Medicina | 44°31'14" N | 11°38'49" E |
| | Noto | 36°52'34" N | 14°59'21" E |
| | Sardinia | 39°29'50" N | 09°14'40" E |
| Poland | Krakow- Fort Skala | 50°03'18" N | 19°49'36" E |
| Russia | Dmitrov | 56°26'00" N | 37°27'00" E |
| | Kalyazin | 57°13'22" N | 37°54'01" E |
| | Pushchino | 54°49'00" N | 37°40'00" E |
| | Zelenchukskaya | 43°49'53" N | 41°35'32" E |
| Spain | Yebes | 40°31'27" N | 03°05'22" W |
| | Robledo | 40°25'38" N | 04°14'57" W |
| Switzerland | Bleien | 47°20'26" N | 08°06'44" E |
| Sweden | Onsala | 57°23'45" N | 11°55'35" E |
| UK | Cambridge | 52°09'59" N | 00°02'20" E |
| | Darnhall | 53°09'22" N | 02°32'03" W |
| | Jodrell Bank | 53°14'10" N | 02°18'26" W |
| | Knockin | 52°47'24" N | 02°59'45" W |
| | Pickmere | 53°17'18" N | 02°26'38" W |

## 11.4 Maße

Die folgenden Maßzeichnungen stellen nur einen Ausschnitt der möglichen Ausführungen dar. Detaillierte Maßzeichnungen können auf www.vega.com/downloads und "*Zeichnungen*" heruntergeladen werden.

**Kunststoffgehäuse**

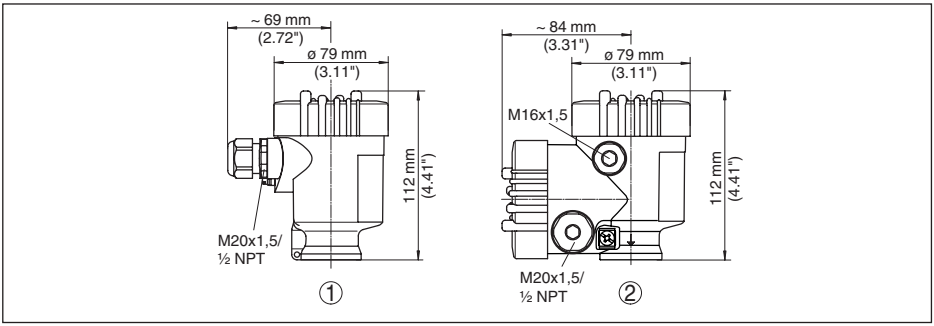



*Abb. 66: Gehäuseausführungen in Schutzart IP 66/IP 67 - mit eingebautem Anzeige- und Bedienmodul vergrößert sich die Gehäusehöhe um 9 mm/0.35 in*

*1 Einkammerausführung*
*2 Zweikammerausführung*

### Aluminiumgehäuse

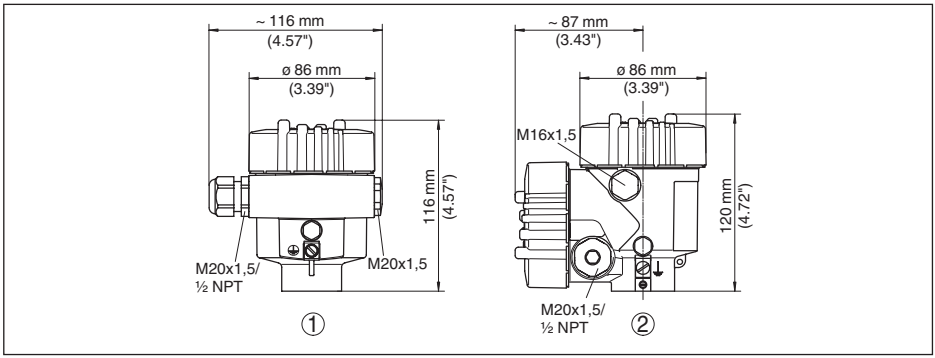



*Abb. 67: Gehäuseausführungen in Schutzart IP 66/IP 68 (0,2 bar) - mit eingebautem Anzeige- und Bedienmodul vergrößert sich die Gehäusehöhe um 9 mm/0.35 in*

*1 Einkammerausführung*
*2 Zweikammerausführung*

### Aluminiumgehäuse in Schutzart IP 66/IP 68, 1 bar

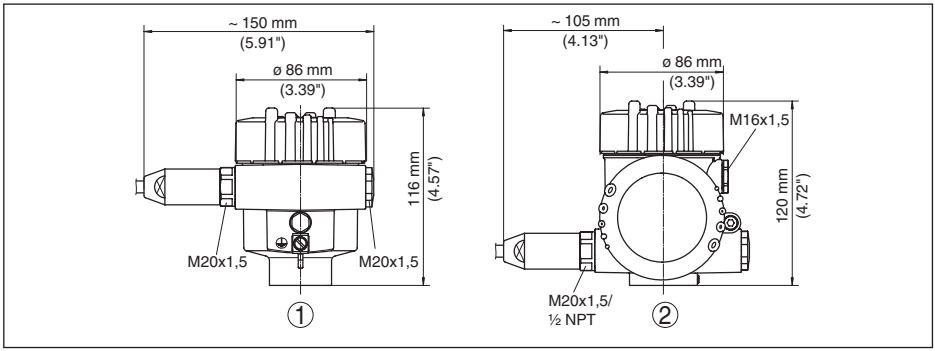



*Abb. 68: Gehäuseausführungen in Schutzart IP 66/IP 68 (1 bar) - mit eingebautem Anzeige- und Bedienmodul vergrößert sich die Gehäusehöhe um 9 mm/0.35 in*

*1 Einkammerausführung*
*2 Zweikammerausführung*

## Edelstahlgehäuse

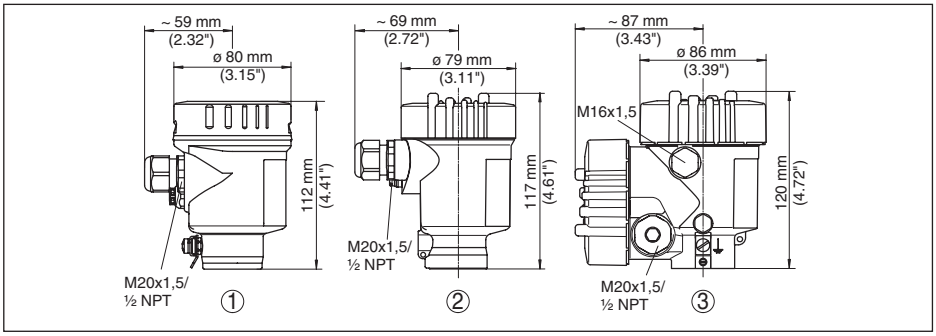



*Abb. 69: Gehäuseausführungen in Schutzart IP 66/IP 68 (0,2 bar) - mit eingebautem Anzeige- und Bedienmodul vergrößert sich die Gehäusehöhe um 9 mm/0.35 in*

*1 Einkammerausführung elektropoliert*
*2 Einkammerausführung Feinguss*
*3 Zweikammerausführung Feinguss*

## Edelstahlgehäuse in Schutzart IP 66/IP 68, 1 bar

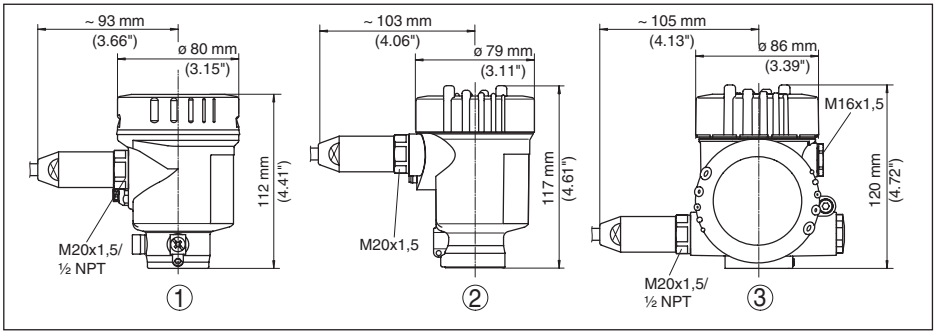



*Abb. 70: Gehäuseausführungen in Schutzart IP 66/IP 68 (1 bar) - mit eingebautem Anzeige- und Bedienmodul vergrößert sich die Gehäusehöhe um 9 mm/0.35 in*

*1 Einkammerausführung elektropoliert*
*2 Einkammerausführung Feinguss*
*3 Zweikammerausführung Feinguss*

**VEGAPULS 61, Ausführung mit Montagebügel**

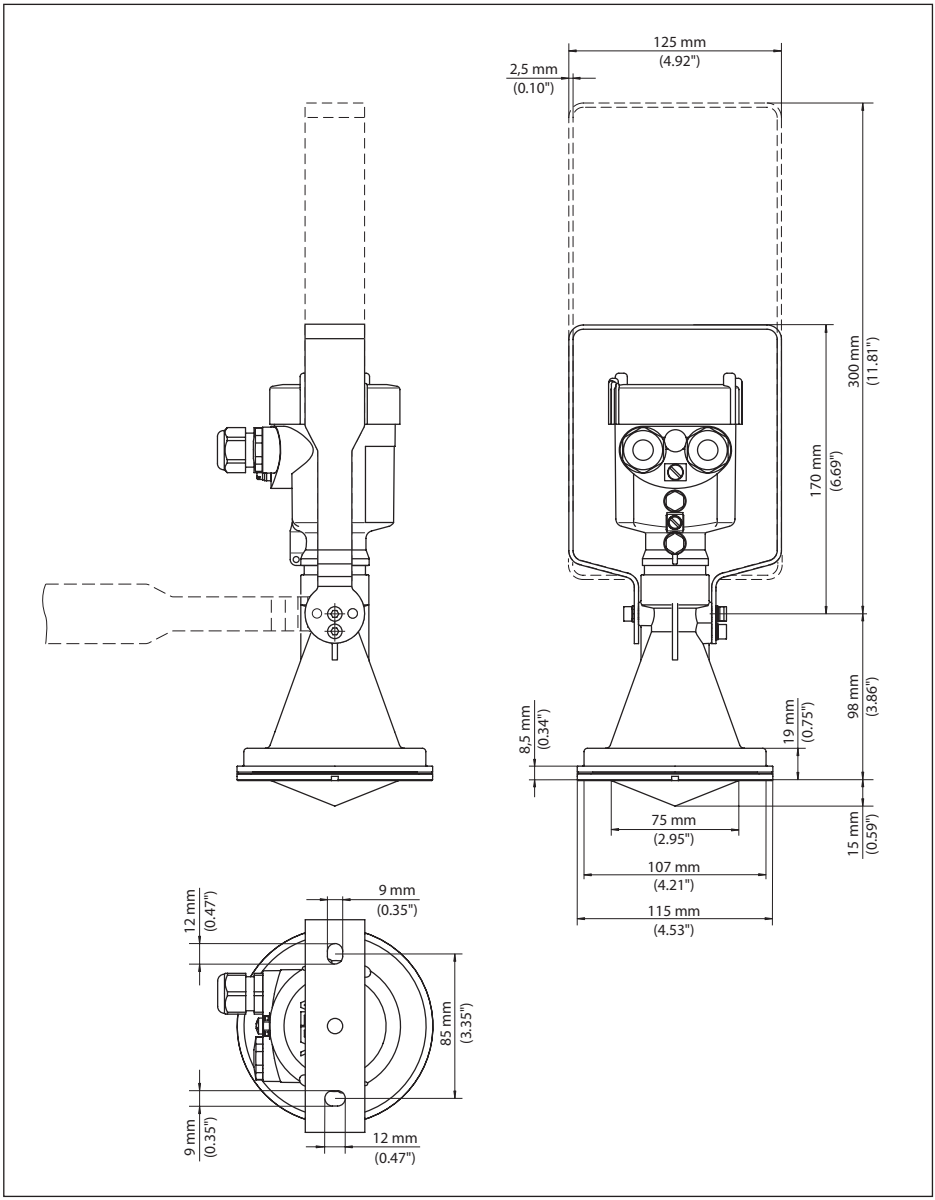



*Abb. 71: VEGAPULS 61, Montagebügel in 170 oder 300 mm Länge*

**VEGAPULS 61, Ausführung mit Montagebügel und Reflektor**

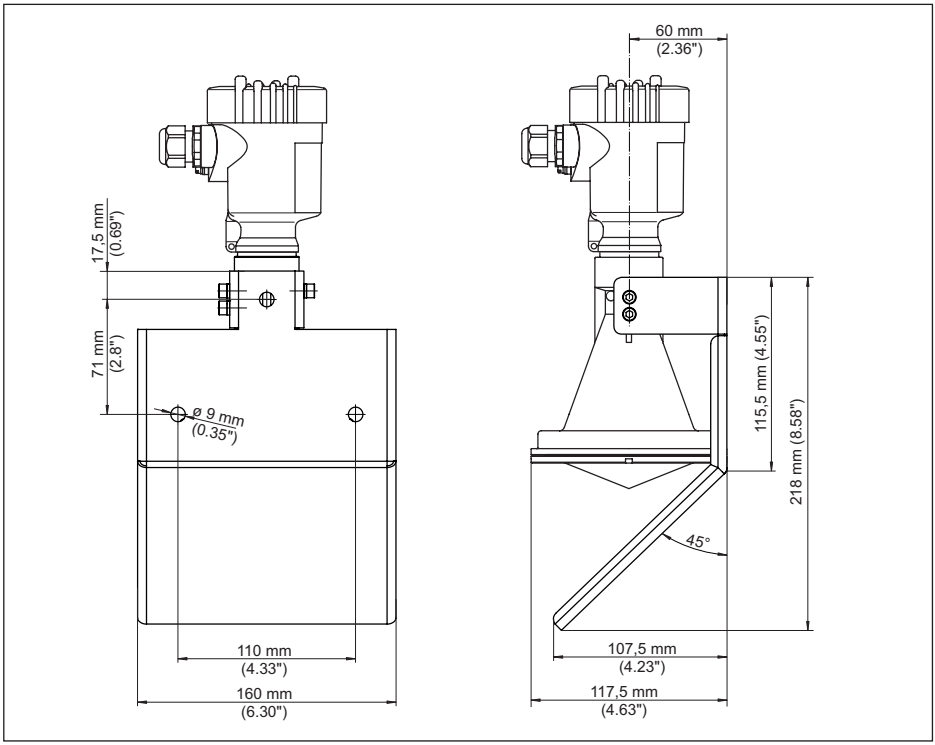



*Abb. 72: VEGAPULS 61, Montagebügel und Reflektor*

**VEGAPULS 61, Ausführung mit Überwurfflansch**

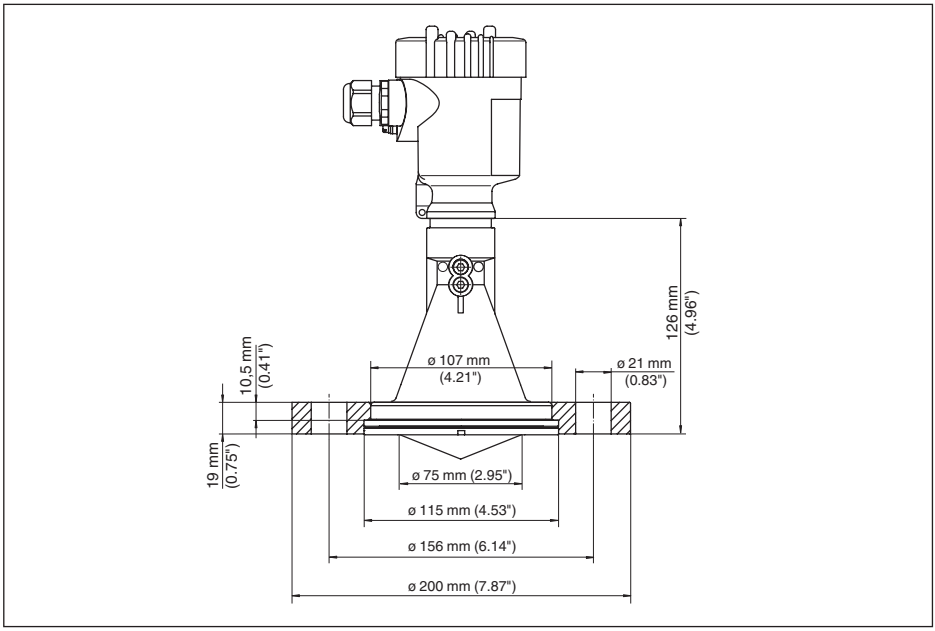



*Abb. 73: VEGAPULS 61, Überwurfflansch passend für DN 80 PN 16/ASME 3" 150lbs/JIS80 10K*

**VEGAPULS 61, Ausführung mit Überwurfflansch und Luftspülung**

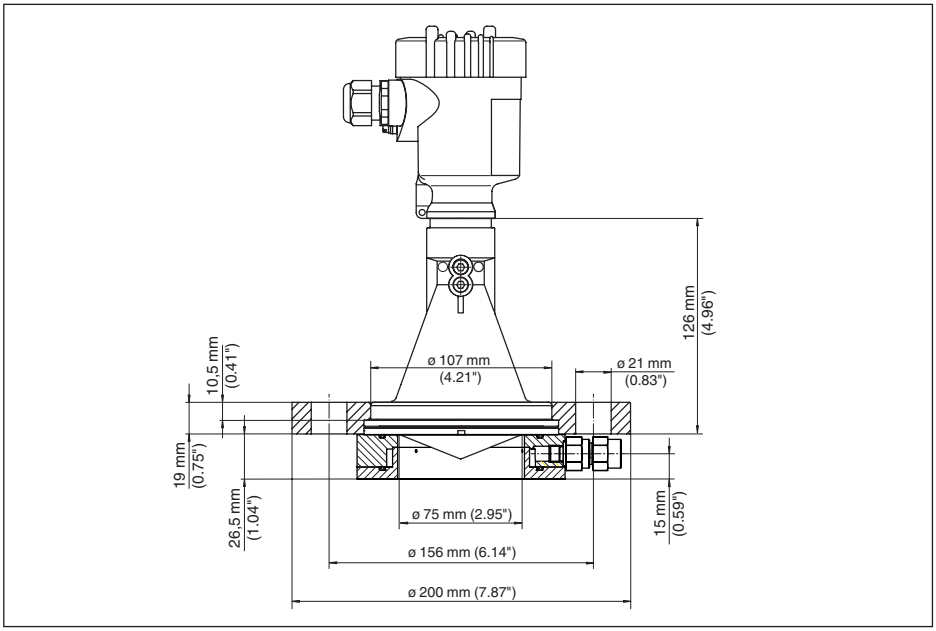



*Abb. 74: VEGAPULS 61, Überwurfflansch mit Luftspülung, passend für DN 80 PN 16/ASME 3" 150lbs/JIS80 10K*

**VEGAPULS 61, Ausführung mit Adapterflansch**

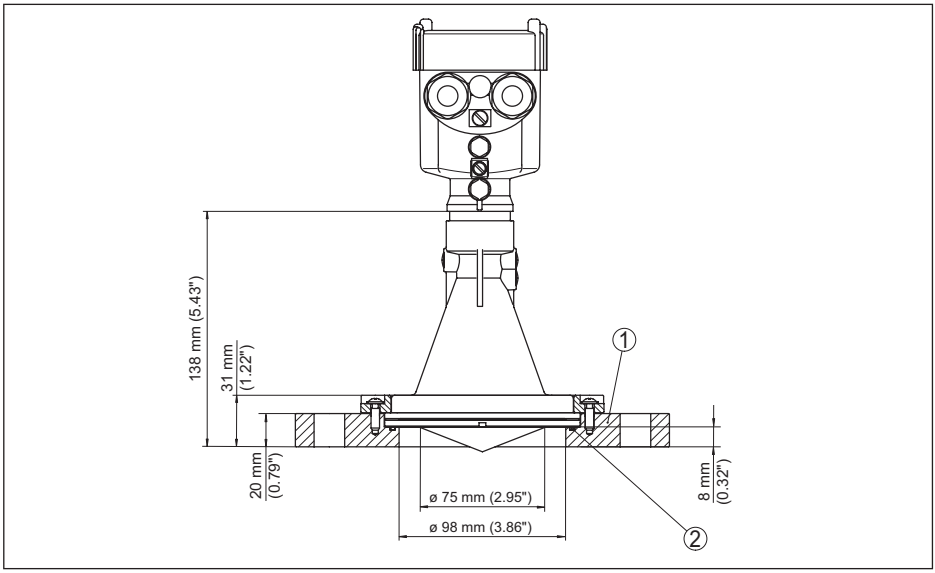



*Abb. 75: VEGAPULS 61, Adapterflansch*

*1 Adapterflansch*
*2 Dichtung*

**VEGAPULS 61, Ausführung mit Adapterflansch und Luftspülung**

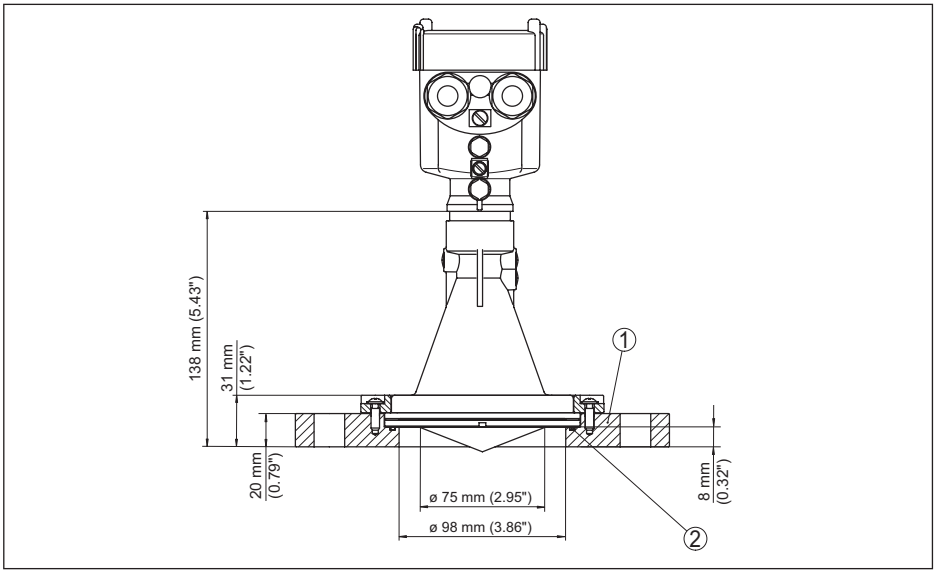



*Abb. 76: VEGAPULS 61, Adapterflansch*

*1 Spülluftanschluss*
*2 Rückschlagventil*
*3 Adapterflansch*

## 11.5 Gewerbliche Schutzrechte

VEGA product lines are global protected by industrial property rights. Further information see www.vega.com.

Only in U.S.A.: Further information see patent label at the sensor housing.

VEGA Produktfamilien sind weltweit geschützt durch gewerbliche Schutzrechte.

Nähere Informationen unter www.vega.com.

Les lignes de produits VEGA sont globalement protégées par des droits de propriété intellectuelle. Pour plus d'informations, on pourra se référer au site www.vega.com.

VEGA lineas de productos están protegidas por los derechos en el campo de la propiedad industrial. Para mayor información revise la pagina web www.vega.com.

Линии продукции фирмы ВЕГА защищаются по всему миру правами на интеллектуальную собственность. Дальнейшую информацию смотрите на сайте www.vega.com.

VEGA系列产品在全球享有知识产权保护。

进一步信息请参见网站<www.vega.com。

## 11.6 Warenzeichen

Alle verwendeten Marken sowie Handels- und Firmennamen sind Eigentum ihrer rechtmäßigen Eigentümer/Urheber.

# INDEX


## A
Abgleich 46, 47
Anschließen
– An den PC 58
– Elektrisch 28
Anschluss
– Schritte 28
– Technik 28
Anwendung
– Flüssigkeit 39
– Schüttgut 43
– Standrohr 39
Anzeigewert bei Foundation Fieldbus 48

## B
Bedienung
– System 37
Bedienung sperren 47
Behältereinbauten 19
Behälterform 45
Behälterhöhe 45
Beleuchtung 48

## D
Dämpfung 47
Datum/Uhrzeit 53
Device ID 56
Durchflussmessung 25, 26

## E
Echokurve der Inbetriebnahme 51
Echokurvenspeicher 61
EDD (Enhanced Device Description) 60
Einheit SV2 51
Einströmendes Füllgut 16
Elektroniktemperatur 49
Ereignisspeicher 61
Ersatzteile
– Zusatzelektronik Foundation Fieldbus 11

## F
Fehlercodes 64
FF-Parameter 83
Funktionsblöcke
– Analog Input (AI) 80
– Arithmetic 83
– Discret Input (AI) 80
– Input Selector 82
– Integrator 82
– Output Splitter 81
– PID Control 80
– Signal Characterizer 81
– Transducer Block (TB) 79
Funktionsprinzip 9

## G
Geräteausführung 56
Geräteeinheiten 51
Gerätestatus 49

## H
Hauptmenü 38

## I
Infos auslesen 56

## K
Kabeleinführung 12
Kurvenanzeige
– Echokurve 50
– Störsignalausblendung 50

## L
Linearisierungskurve 53

## M
Messabweichung 66
Messsicherheit 49
Messung im Bypass 23
Messung im Schwallrohr 20
Messwertspeicher 61
Montageposition 15

## N
NAMUR NE 107 64
– Failure 63

## P
PIN 47, 53
Polarisation 14

## R
Reflexionseigenschaften 39
Reparatur 70
Rührwerke 19

## S
Schaumbildung 20
Schleppzeiger 49
Sensorausrichtung 19
Sensoreinstellungen kopieren 55


41716-DE-150617

Service-Hotline 68
Simulation 49
Sprache 48
Statusmeldungen - NAMUR NE 107 62
Störsignalausblendung 51
Störungsbeseitigung 65
Stutzen 16, 18

## T

Typschild 8

Druckdatum:

Die Angaben über Lieferumfang, Anwendung, Einsatz und Betriebsbedingungen der Sensoren und Auswertsysteme entsprechen den zum Zeitpunkt der Drucklegung vorhandenen Kenntnissen.
Änderungen vorbehalten

© VEGA Grieshaber KG, Schiltach/Germany 2015

41716-DE-150617

VEGA Grieshaber KG
Am Hohenstein 113
77761 Schiltach
Deutschland

Telefon +49 7836 50-0
Fax +49 7836 50-201
E-Mail: info.de@vega.com
www.vega.com